

CLASSE DE PROBLÈMES CIN

PRÉVOIR ET VÉRIFIER LES PERFORMANCES CINÉMATIQUES DES SYSTÈMES.

ETABLIR LA RELATION ENTRÉE/SORTIE D'UN POINT DE VUE EXPÉRIMENTAL

1 Pilotage

Q - 1 : *Sur la façade de la maquette le bouton coup de poing n'est pas enfoncé. Basculer le bouton de mise sous tension sur la face gauche.*

Q - 2 : *Lancer le programme Maxpid. Cliquer sur Continuer puis sur Consigne de position. Afficher la valeur de la position angulaire désirée et cliquer sur Echelon de position. Observer le comportement du système. Recommencer si nécessaire. Quitter le logiciel. Éteindre la maquette.*

2 Manipulation

Q - 3 : *Ouvrir la porte en plexiglas. Déplacer le bras en le poussant puis en tournant la vis, observer.*

Q - 4 : *Déterminer l'actionneur et l'effecteur.*

3 Courbe expérimentale

Q - 5 : *Mettre en place un protocole pour obtenir l'évolution de la position de l'effecteur en fonction de la position de sortie de l'actionneur.*