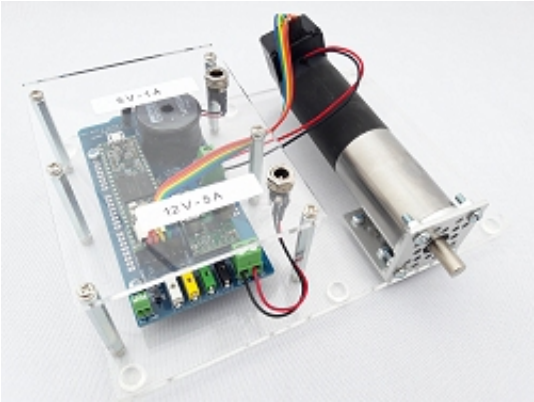
CLASSE DE PROBLÈMES SLCI-2

MODÉLISER LES SYSTÈMES LINÉAIRES CONTINUS INVARIANTS

SIMULER LA MODÉLISATION ET COMPARER DONNÉES SIMULÉES ET DONNÉES EXPÉRIMENTALES



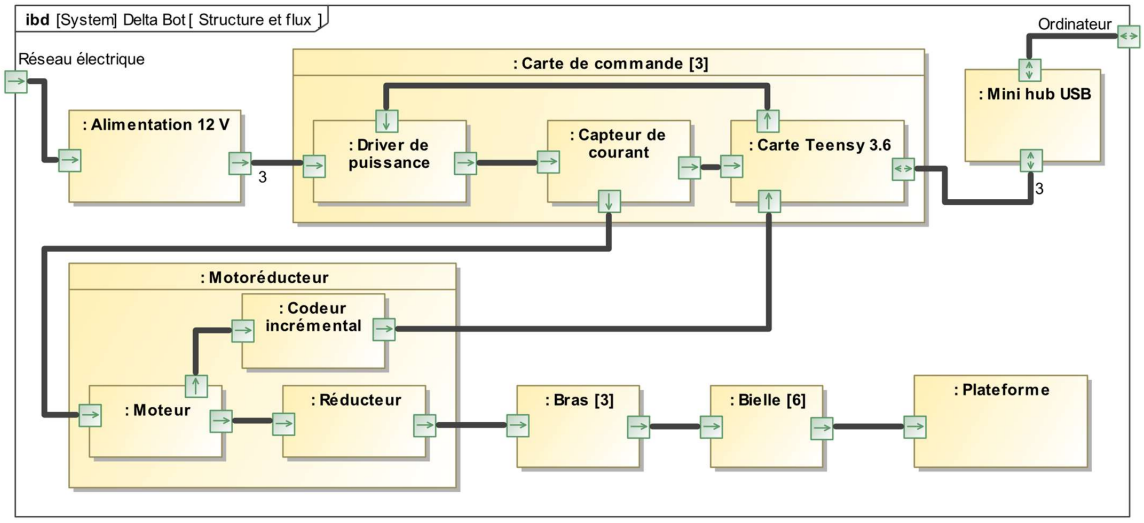
1 Présentation

DeltaBot possède un bloc moteur indépendant pour caractériser un des axes.

C'est lui que l'on va simuler.

2 Modèle numérique

Q - 1 : *Traduire dans un schéma bloc Xcos la structure de l'asservissement donnée sous la forme du diagramme de blocs internes (**ibd**) suivant :*



source : AMP

Q - 2 : *A partir des expériences de l'équipe 2, attribuer à chaque fonction de transfert ses valeurs numériques.*

Q - 3 : *Simuler le modèle et comparer le résultat de la simulation avec les courbes expérimentales obtenues par l'équipe 2.*