Classe de problèmes SLCI-2

Modéliser les systèmes linéaires continus invariants

Établir des modèles de connaissance et de comportement

Identifier et caractériser le système

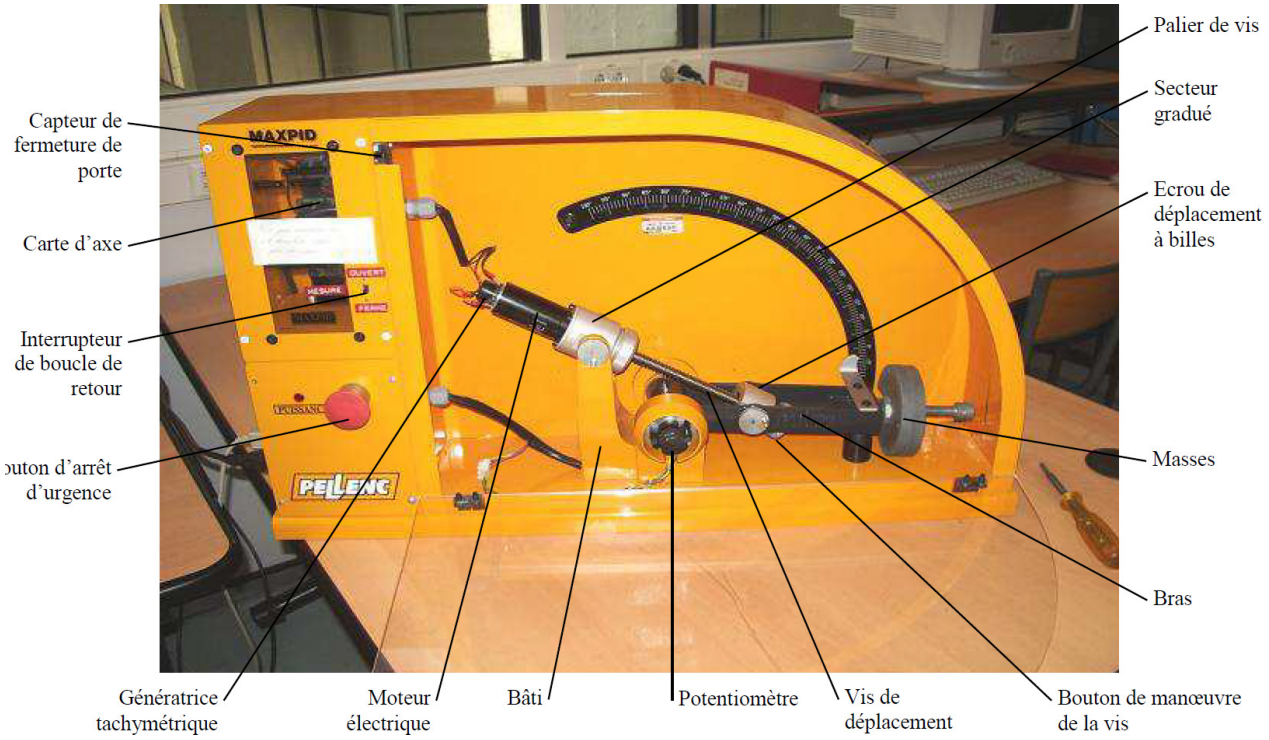
Simuler la modélisation et comparer données simulées et données expérimentales

Pensez à enregistrer vos documents dans le répertoire (Travail/TP-PCSI-2).

On s'intéresse au système Maxpid, appelé aussi axe Maxpid. Il est issu du robot de cueillette de fruits "Magali". Ce robot est constitue :

- d'un véhicule support autonome guide automatiquement,
- d'un bras de cueillette fixe au véhicule.

Le bras de cueillette est une structure poly articulée munie d'un tube de préhension.



MAXPID permet l'étude d'une des articulations de ce robot. Ce système est asservi.