

Régulation

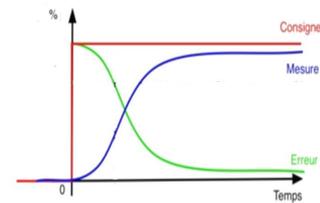
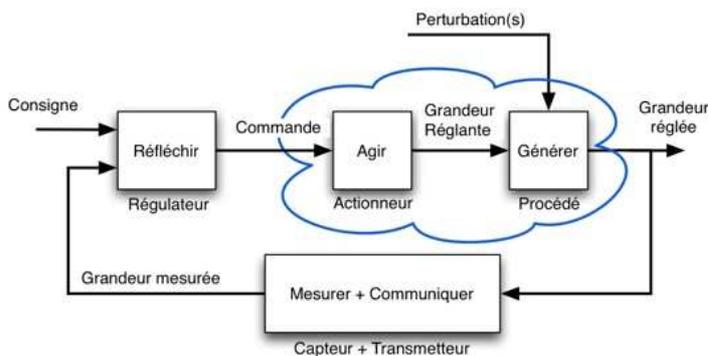
Bellucci Alexandre, Gasztych Christophe, Gwaneza Fidèle, Lemaire Nathan, Oli Caniiso, Pham Quang Vinh
Département d'électromécanique

Objectif

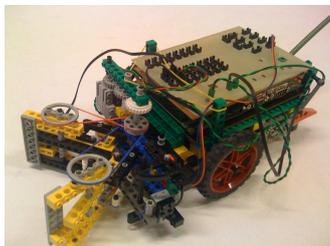
- Atteindre la consigne

Procédé

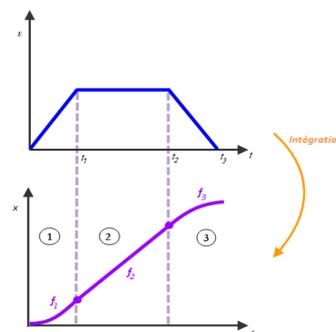
- Mesurer
- Comparer
- Agir



Application : déplacements du robot



Vitesse en trapèze



- Mouvement en trois phases
- Consigne dépend du temps
- Mesure de la distance effectuée
- Calcul de l'erreur
- Consigne suivante proportionnelle à l'erreur