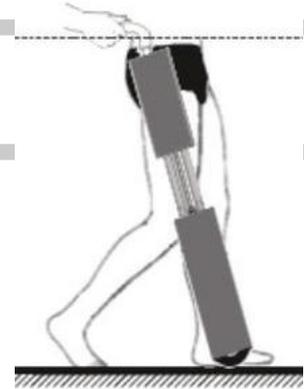




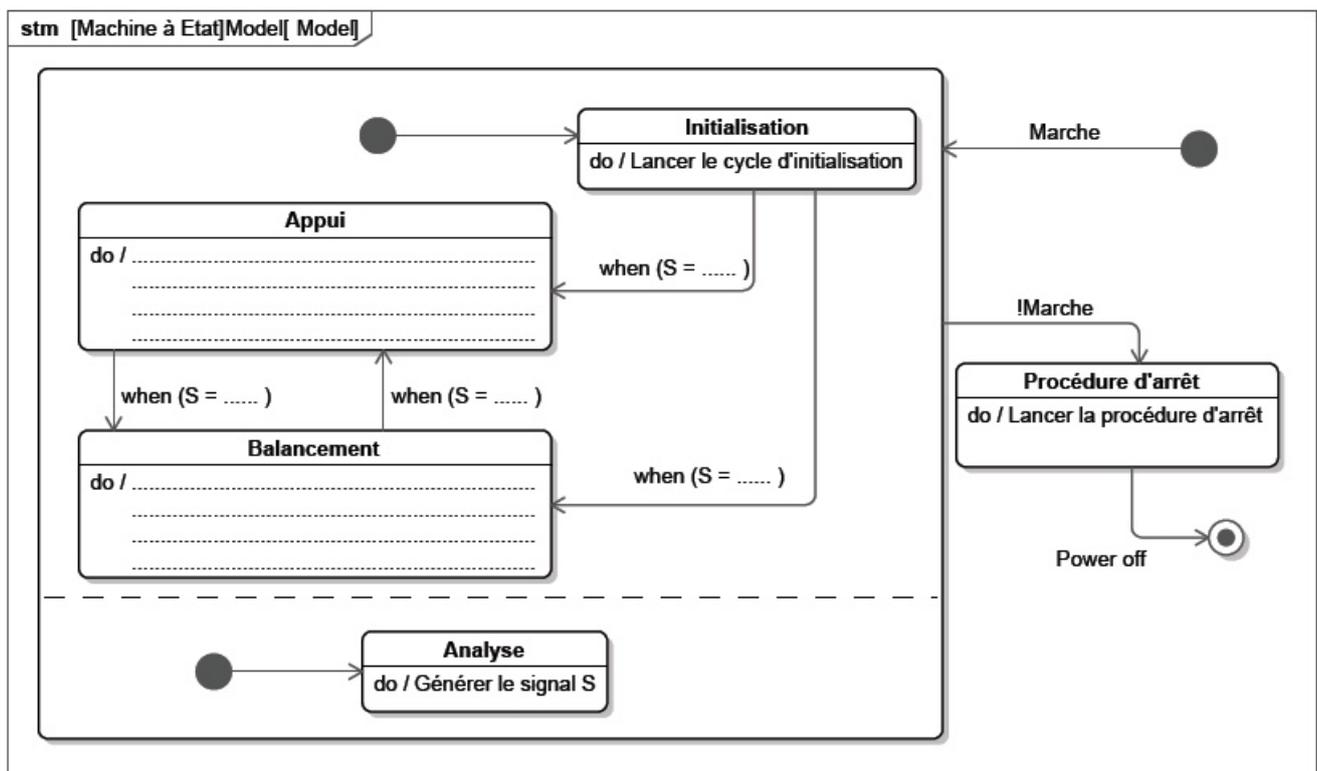
DOCUMENTS RÉPONSES

NOM :

PROBLÈME CANNE ROBOTISÉE

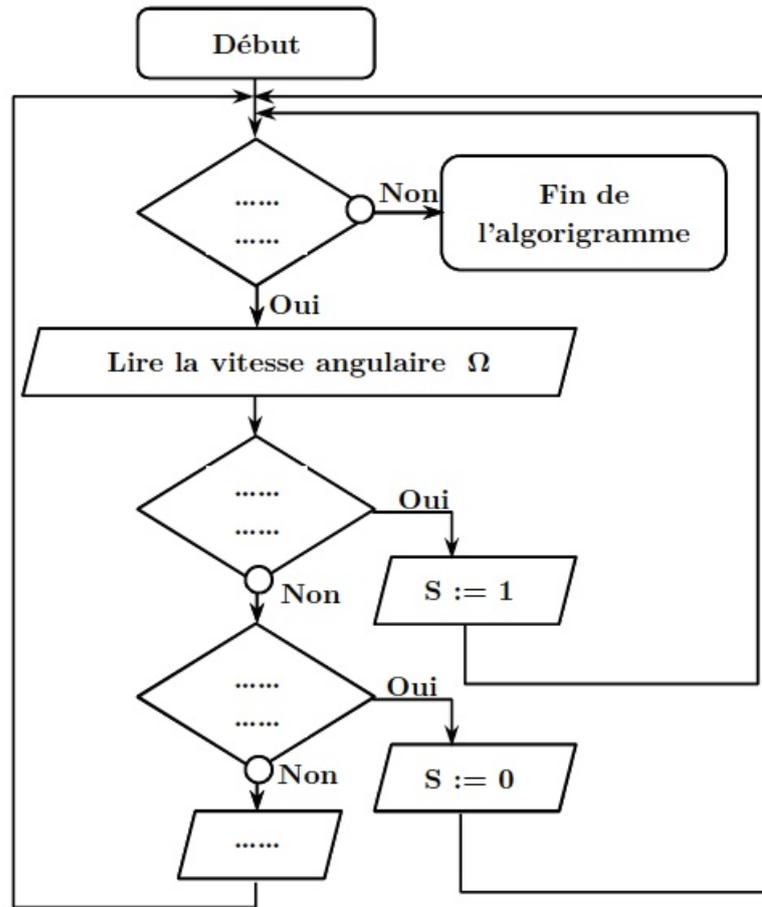


Q9



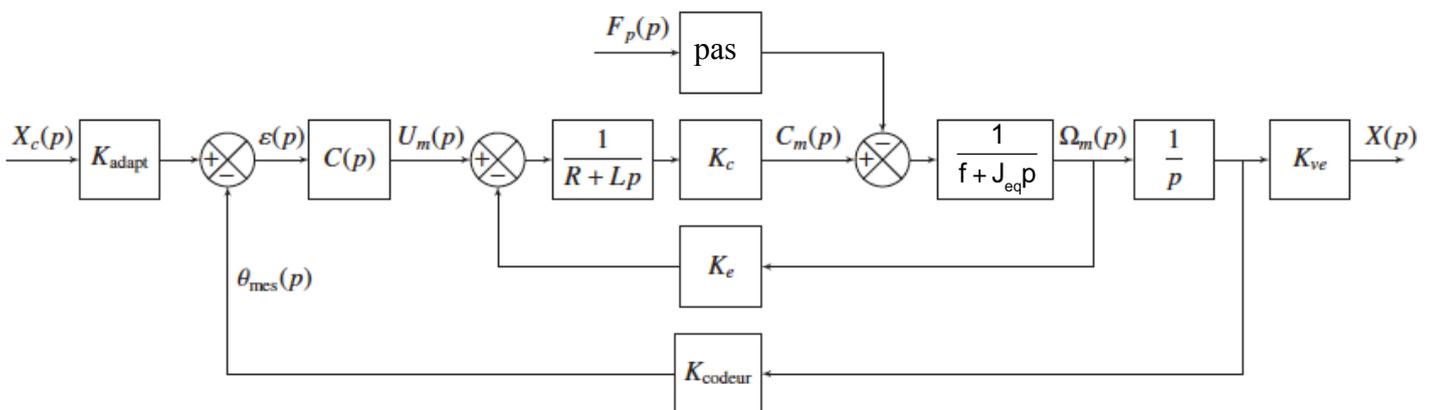
DR 1 – Diagramme d'états représentant la stratégie de commande des deux degrés de liberté du prototype de canne robotisée

Q11



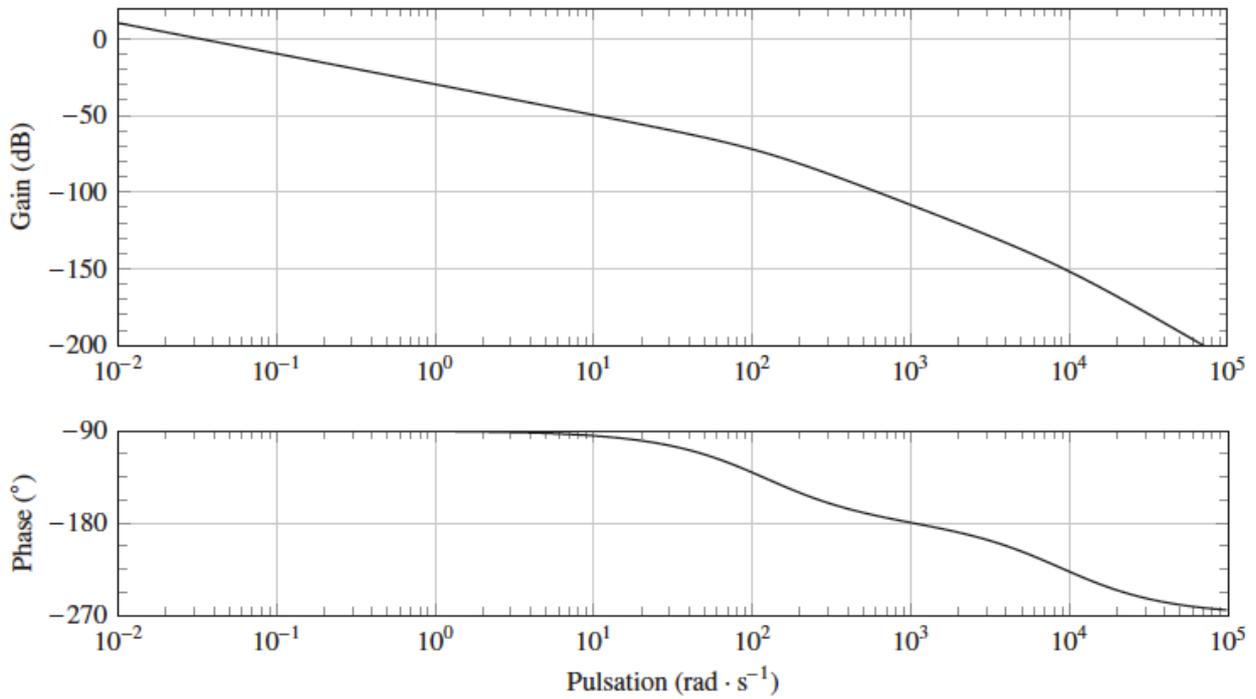
DR 2 – Algorithme de l'activité « Générer le signal S »

~~Q27 et Q42~~



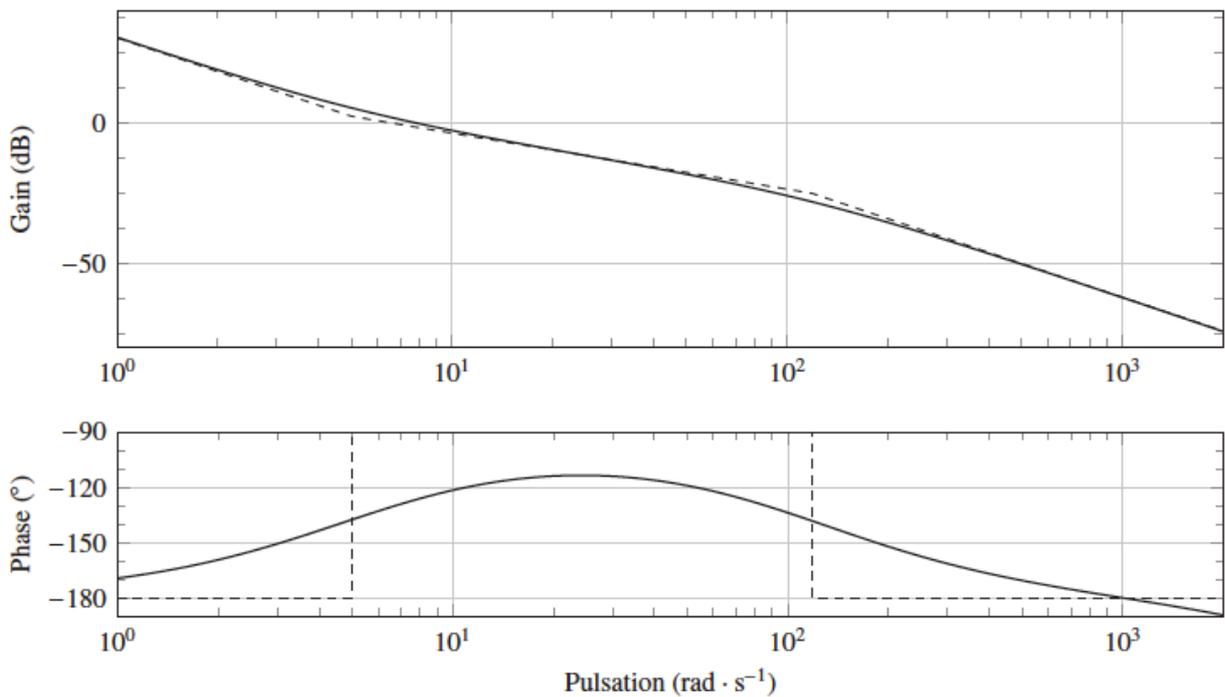
DR 3 – Schéma-bloc du modèle causal retenu pour l'étude du comportement de l'axe linéaire perturbé

Q30



DR 4 – Diagramme de Bode (courbe de Gain et courbe de Phase) du système non perturbé en boucle ouverte pour $C(p) = 1$

Q39



DR 5 – Réponse fréquentielle du système en boucle ouverte avec correcteur PI Généralisé en prenant $K_{corr} = 1000$ et $T_d = 0,2$ s