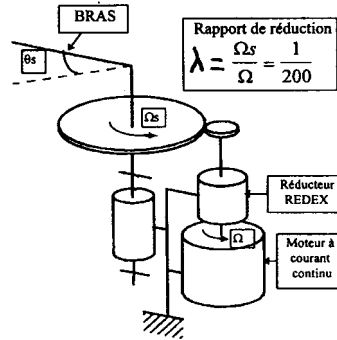




Robot de conditionnement

Le Robot de Conditionnement, est défini partiellement par les dessins ci-dessous.



Nous étudions la chaîne d'asservissement en position du premier bras, dont l'actionneur est un moteur CC assimilé à un 1^{er} ordre. Voici ci-dessous la FTBO du système :

$$H_2(p) = \frac{10}{(1 + 0.04p + 0.01p^2)}$$

Tracer le lieu de transfert dans Bode de ce système (asymptotes, pulsation de cassure, pulsation de résonance)

