

# Projet Champ


## • Caractérisation du contrôle "Torque"

- ↳ mon concluant > filtre passe bas < 6db/octave
- ↳ chose d'utiliser le mode en vitesse

## D. Utilisation mode en vitesse

- ↳ intégration > 1<sup>er</sup>, pour la vitesse  
> 2<sup>ed</sup>, pour la position

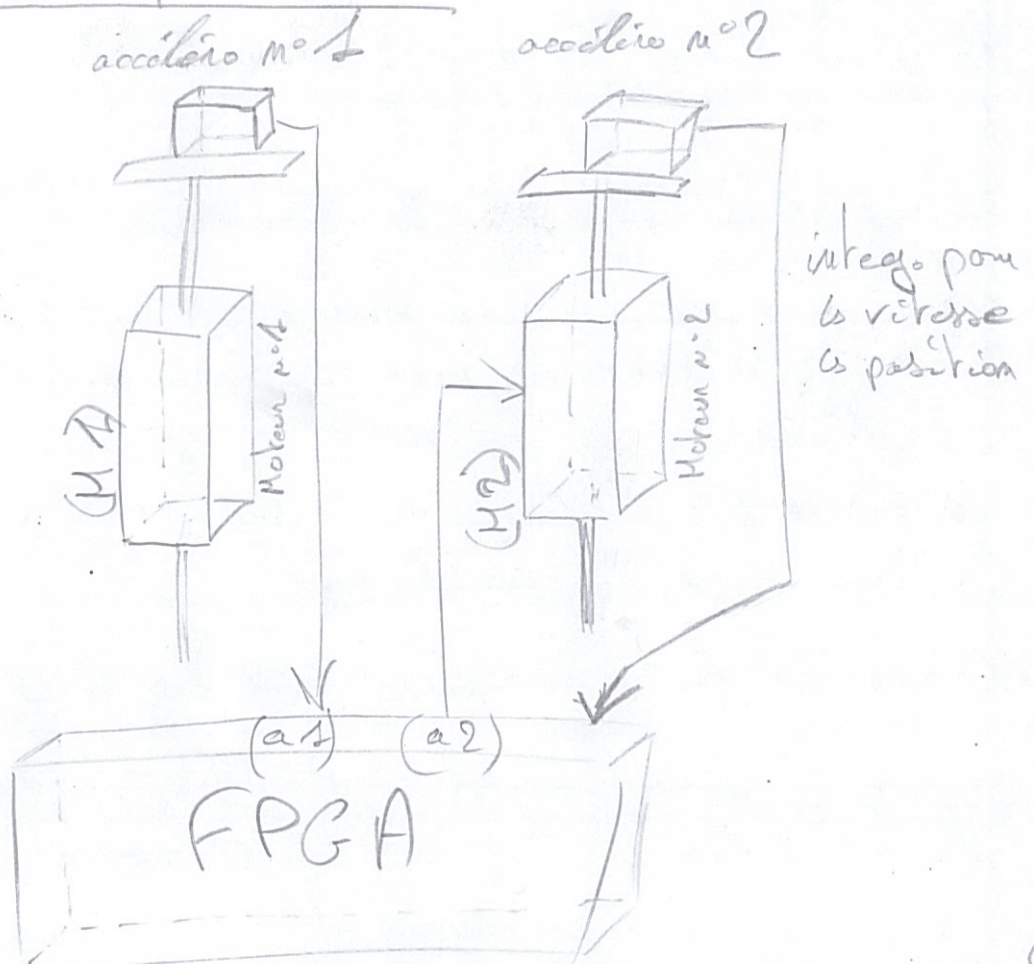
↳ dev → fait

↳ debug → A faire 

Rentree Septembre

## • Manip

Géné  
Impulsion

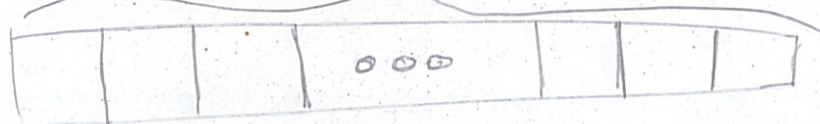


## • Caractérisation contrôleur moteur

- ↳ dést. la set° de nombre de mode vitesse ?
- ↳ vérifier la courbe de gain avec diag. BODE ?

## • Intégration vitesse / position

→ calcul de la moyenne sur 1024/2048 échant.  
 $mbValue = 1024/2048$



$$moy = (SommeValeur + mvede - ancienne) / mbValue$$

## ②. New Accéléromètre

- ↳ caract. la gamme de mesure
- ↳ déterminer la répétabilité avec la mécanique

## • Interprétation donnée, une fois code valide

- ↳ vérifier que les mesures effectuées sont cohérentes (tracer sur oscilloscope)
- ↳ comparer avec les mesures fournies avec le logiciel de Sauter

① déterminer le lien entre valeur calculée (intég) et valeur fournie par le contrôleur.

## • Concevoir les nouveaux PCB des new accélero ✓

↳ ST - AIS3624 ✓

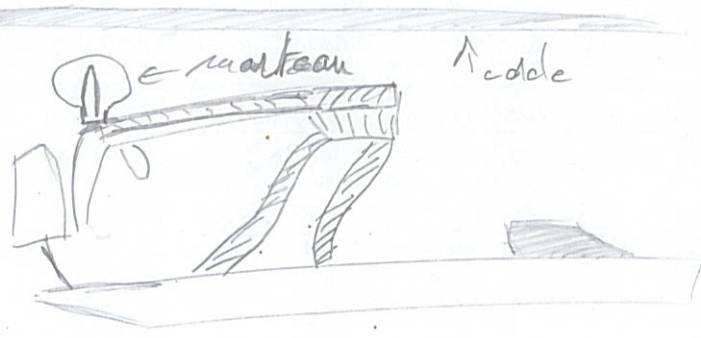
↳ KIONIX - KX224 ✓



# ③ Mise en place sur la maquette

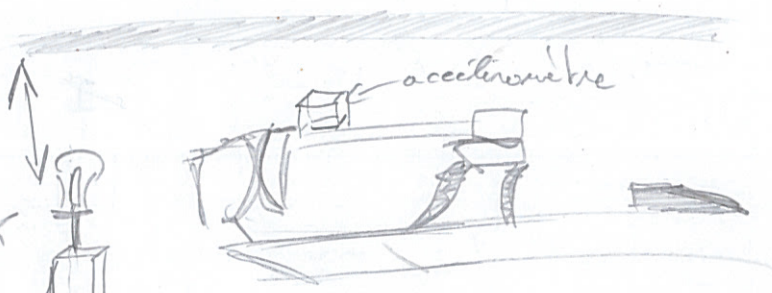
• réf. 00

écartement  
150 mm



Méca  
classique

écartement  
120 à 80 mm



Méca  
Modifiée



← moteur permettant le réglage  
de l'écartement

- ↳ moteur contrôlé par :
  - une pédale au pied (en jeu)
  - un potar de réglage (au jeu)

④ prise en compte des interruptions.

A def !    !!

↳ position touche (repos / actionnée)

↳ ???