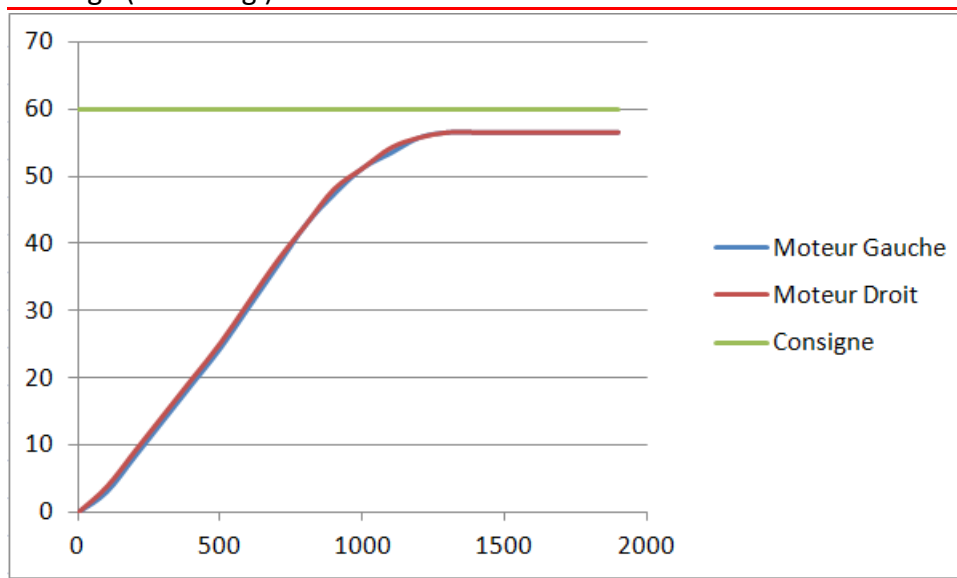


Asservissement Position

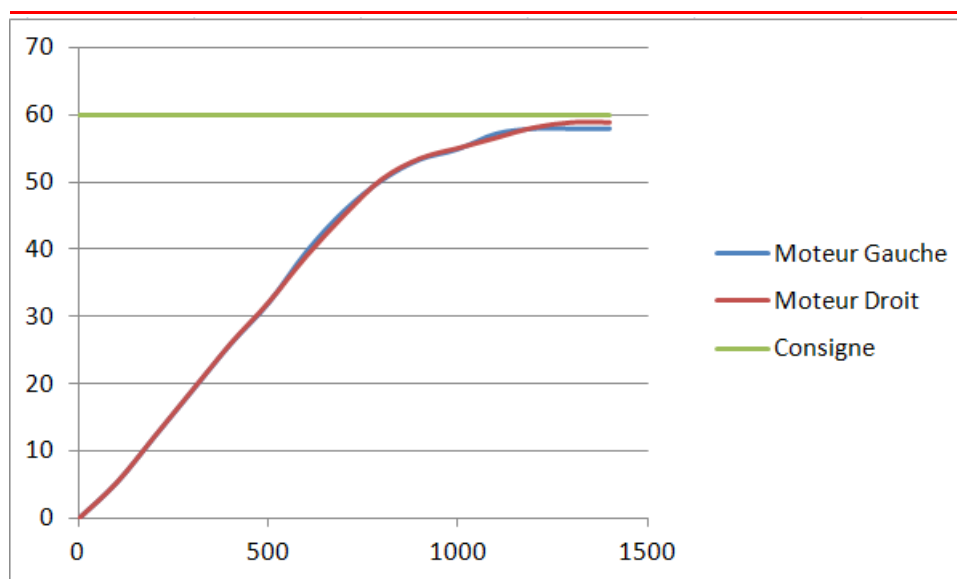
Voici les résultats obtenus pour :

- Asservissement en POSITION
- Sans roue folle
- Consigne de 60 cm
- Fréquence d'échantillonnage POSITION de 10Hz
- $K_p = 10$
- En charge (env. 2 Kg)



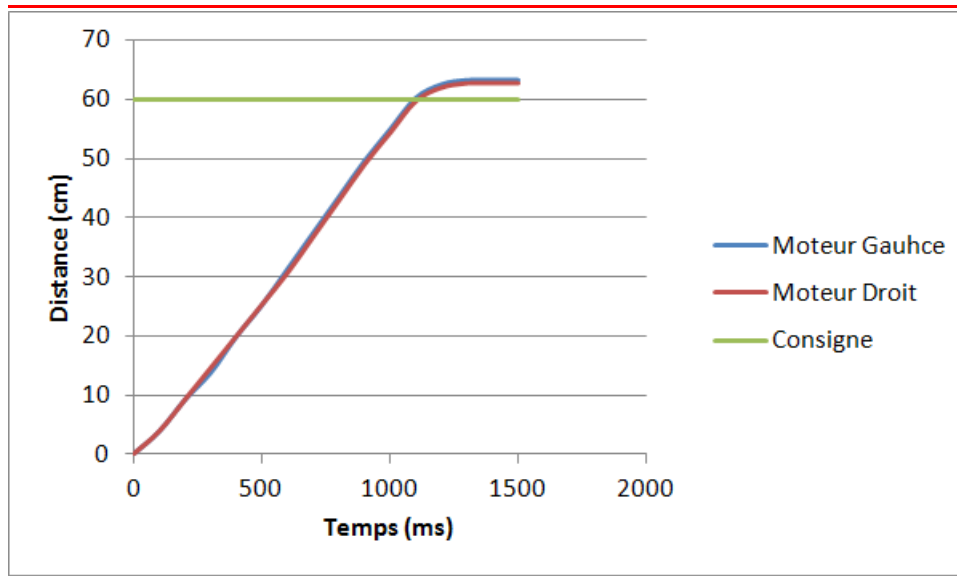
Voici les résultats obtenus pour :

- Asservissement en POSITION
- Sans roue folle
- Consigne de 60 cm
- Fréquence d'échantillonnage POSITION de 10Hz
- $K_p = 10$
- A vide



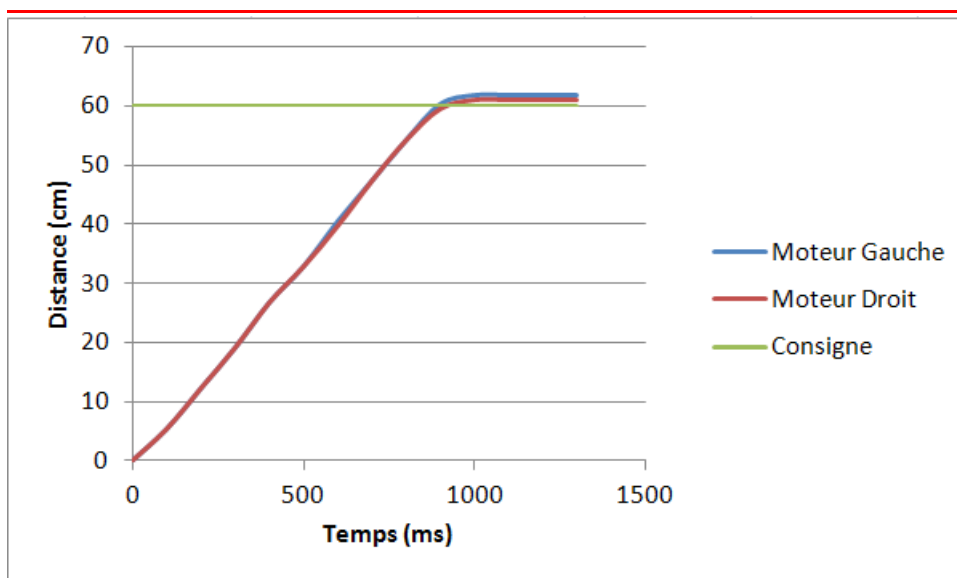
Voici les résultats obtenus pour :

- Asservissement en POSITION
- Sans roue folle
- Consigne de 60 cm
- Fréquence d'échantillonnage POSITION de 10Hz
- $K_p = 30$
- En charge (env. 2 Kg)



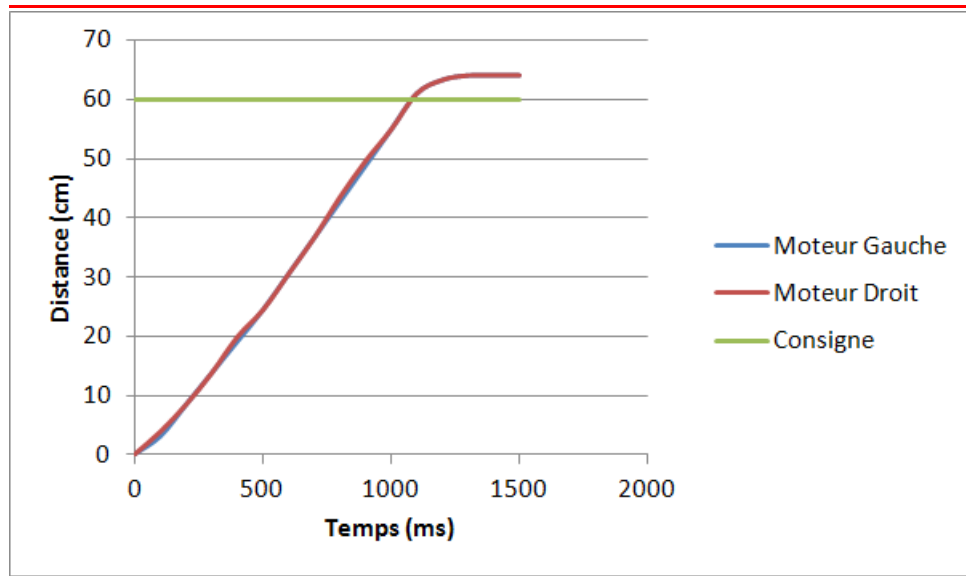
Voici les résultats obtenus pour :

- Asservissement en POSITION
- Sans roue folle
- Consigne de 60 cm
- Fréquence d'échantillonnage POSITION de 10Hz
- $K_p = 30$
- A vide



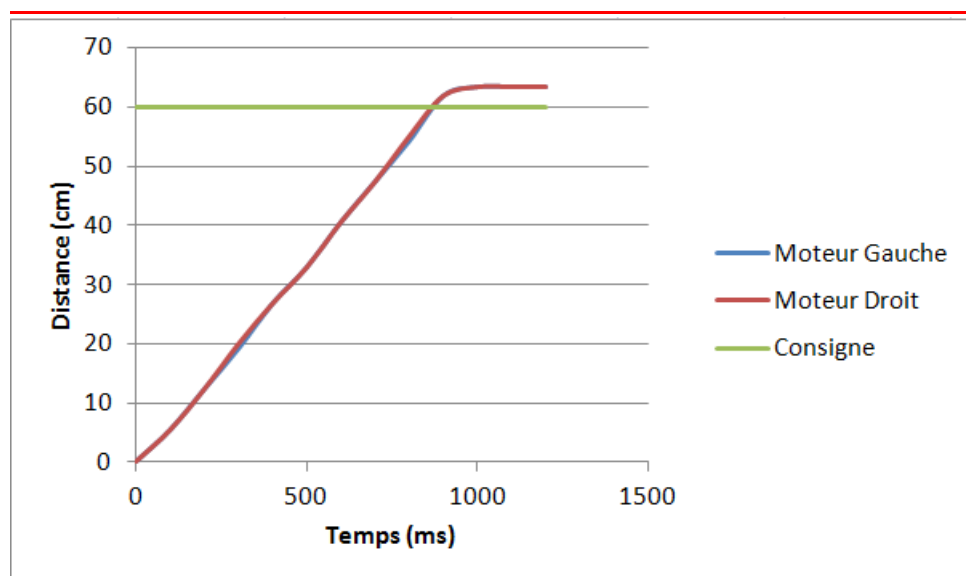
Voici les résultats obtenus pour :

- Asservissement en POSITION
- Sans roue folle
- Consigne de 60 cm
- Fréquence d'échantillonnage POSITION de 10Hz
- $K_p = 50$
- En charge (env. 2 Kg)



Voici les résultats obtenus pour :

- Asservissement en POSITION
- Sans roue folle
- Consigne de 60 cm
- Fréquence d'échantillonnage POSITION de 10Hz
- $K_p = 50$
- A vide

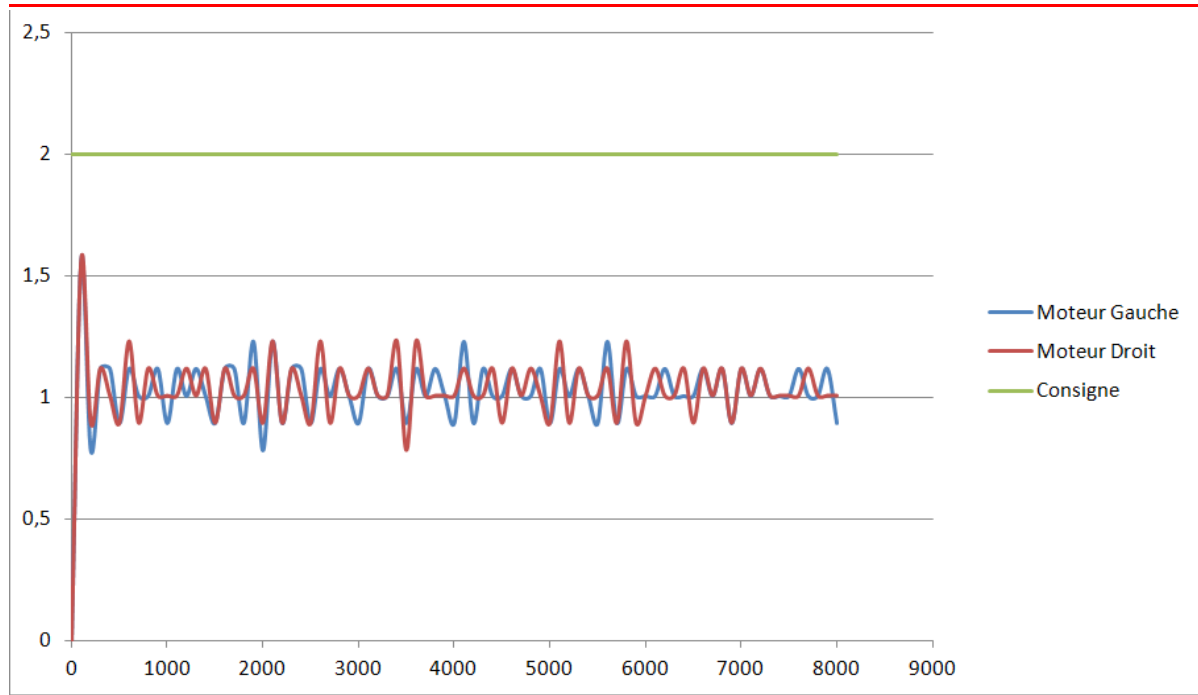


Asservissement Vitesse

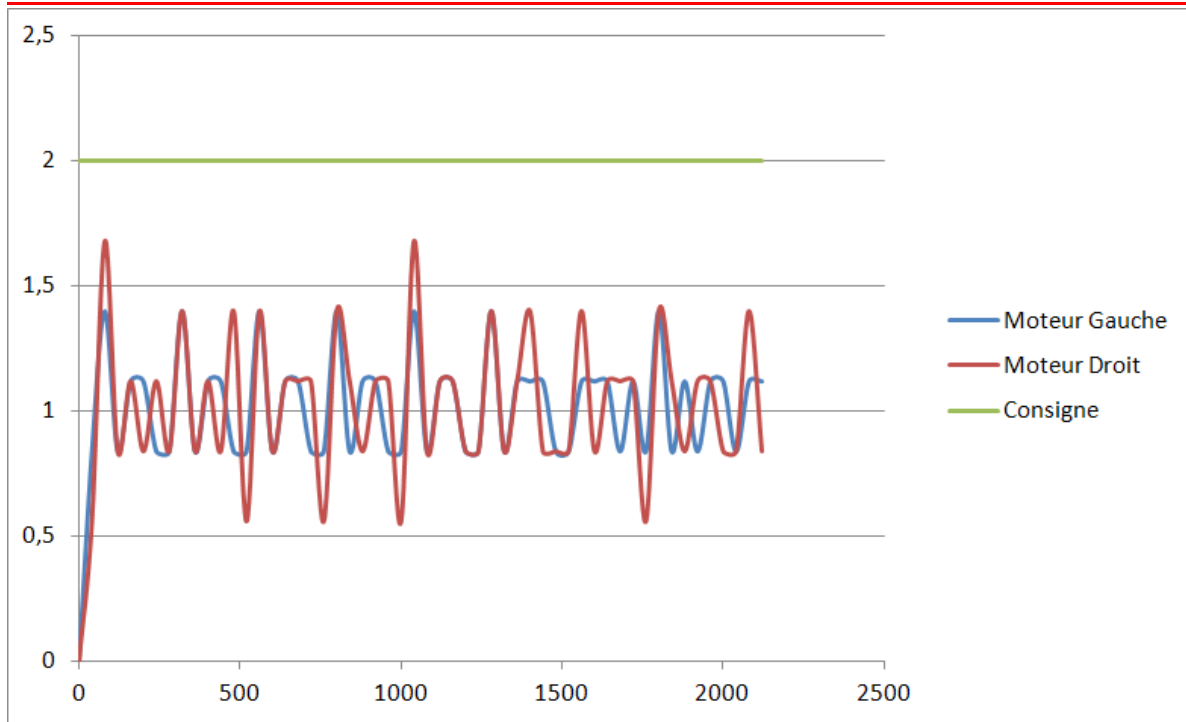
Voici les résultats obtenus pour :

- Asservissement en VITESSE
- Sans roue folle
- Consigne de 60 cm
- Fréquence d'échantillonnage VITESSE de 10Hz, 25Hz, 50Hz
- $K_v = 80$, $K_i = 0$
- A vide

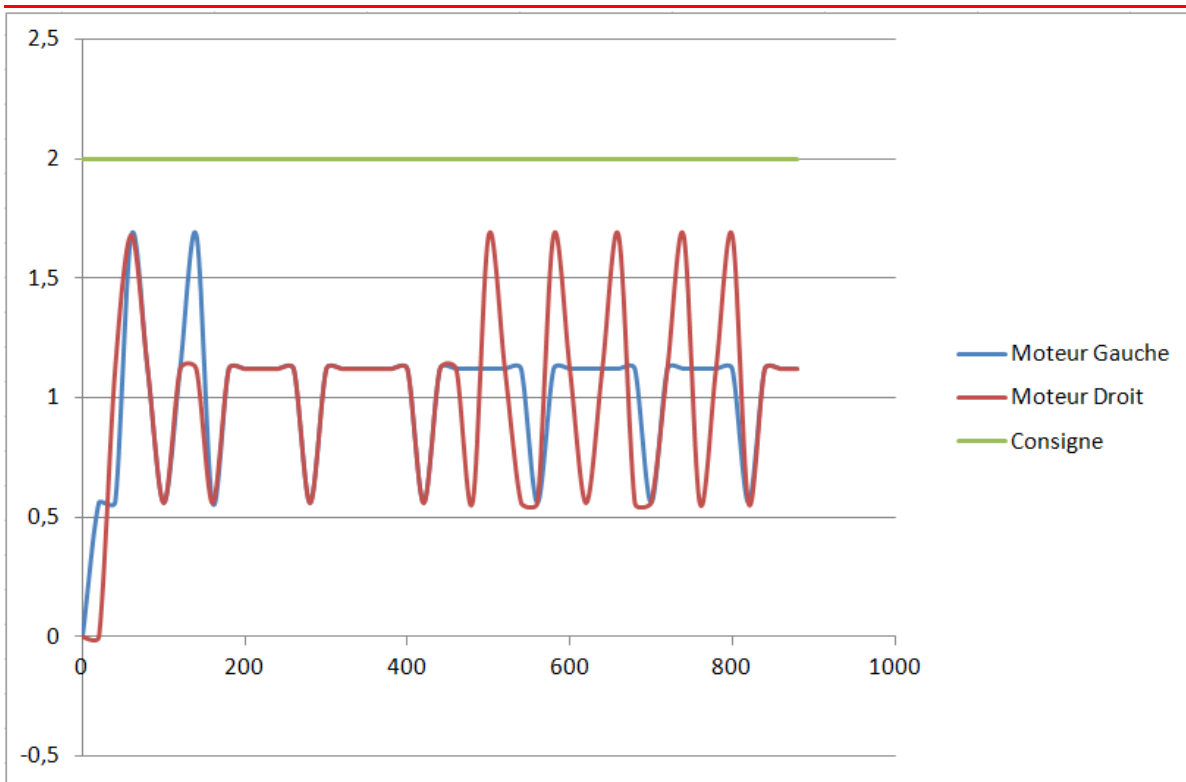
10 Hz :



25 Hz :



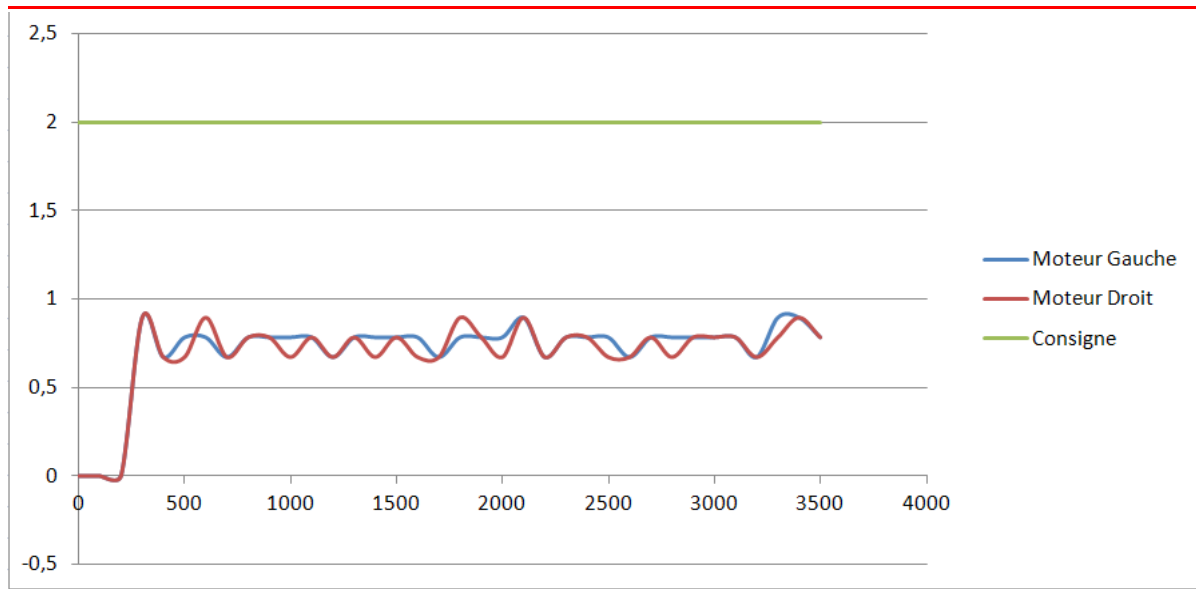
50 Hz :



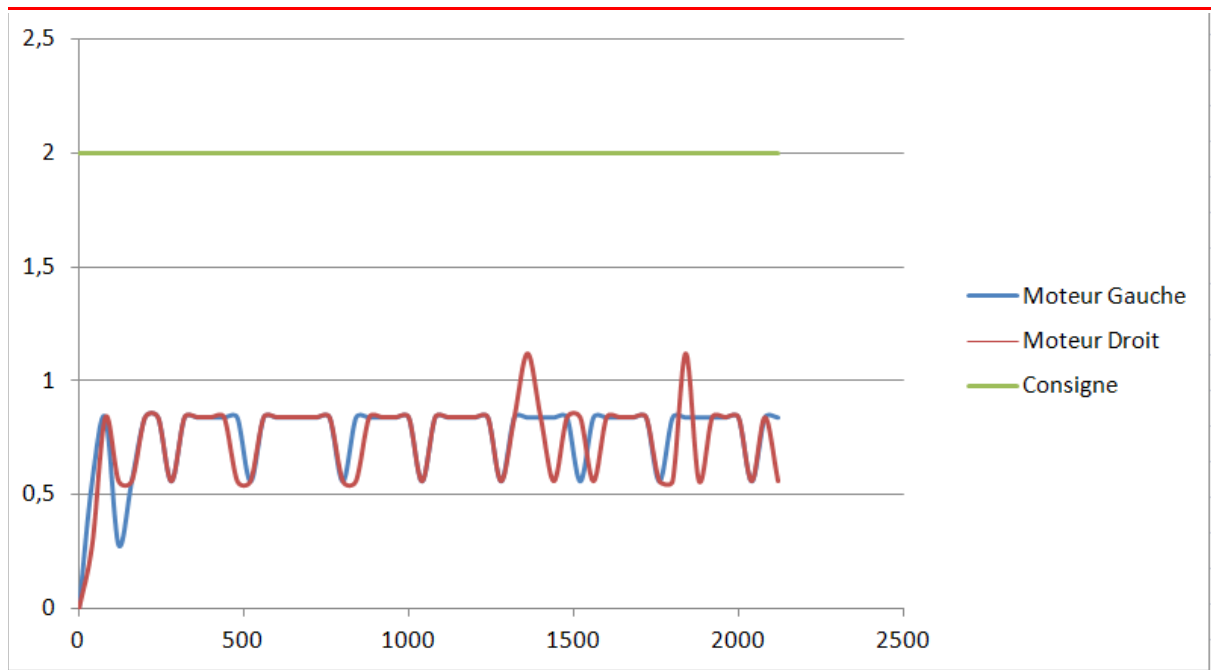
Voici les résultats obtenus pour :

- Asservissement en VITESSE
- Sans roue folle
- Consigne de 60 cm
- Fréquence d'échantillonnage VITESSE de 10Hz, 25Hz, 50Hz
- $K_v = 80$, $K_{vi} = 0$
- En charge (env. 2 Kg)

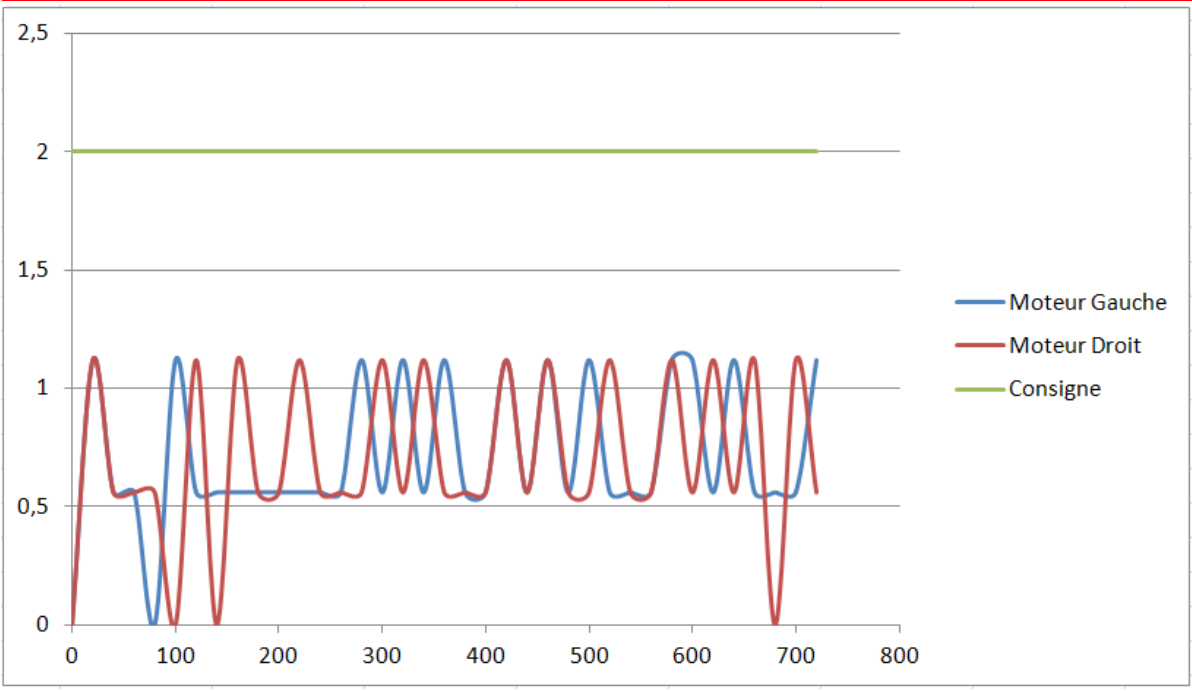
10 Hz :



25 Hz :



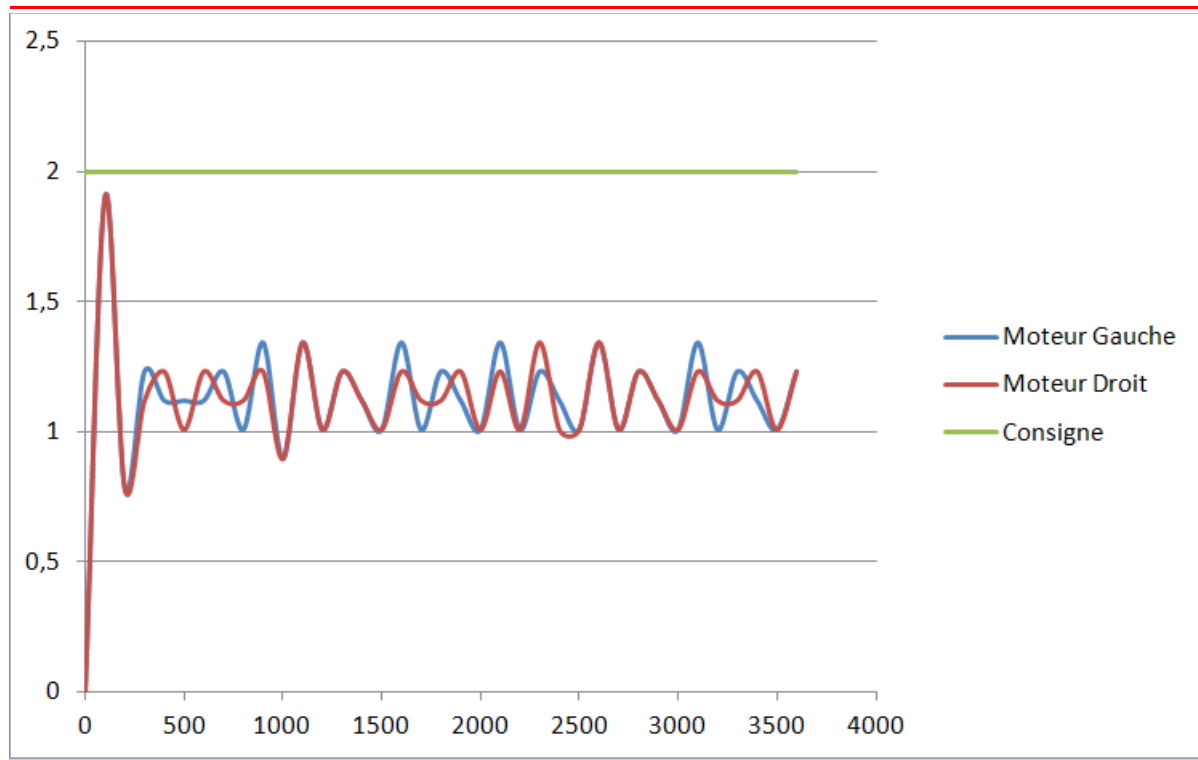
50 Hz :



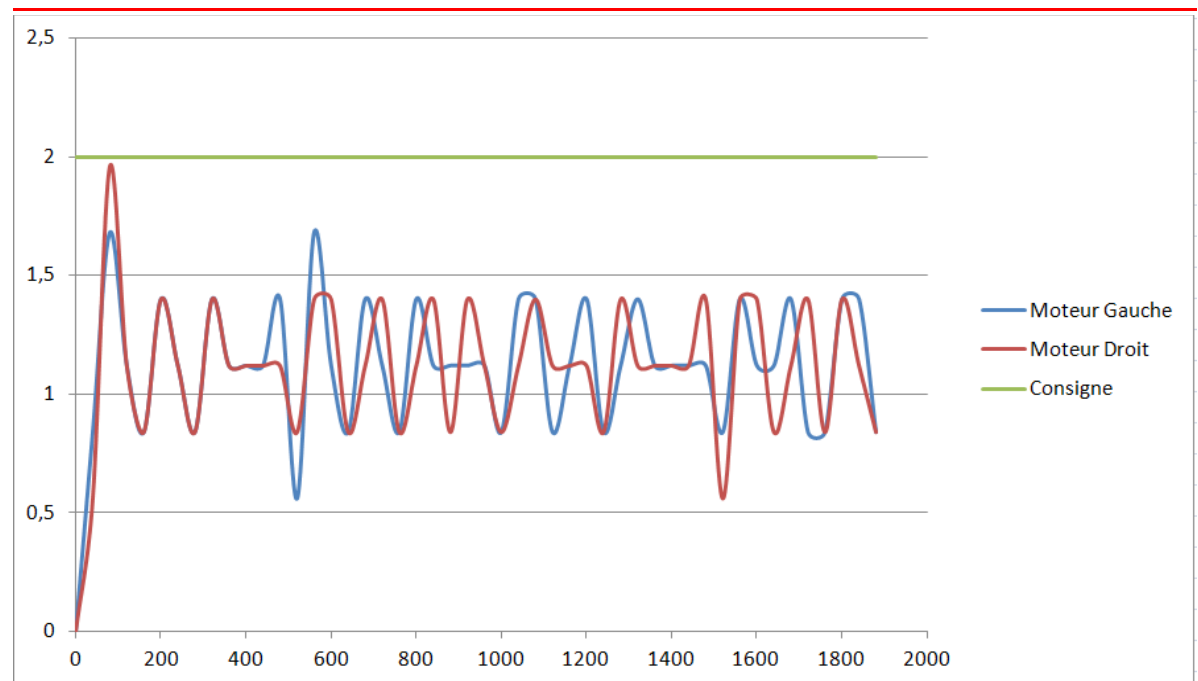
Voici les résultats obtenus pour :

- Asservissement en VITESSE
- Sans roue folle
- Consigne de 60 cm
- Fréquence d'échantillonnage VITESSE de 10Hz, 25Hz, 50Hz
- $K_{vp} = 100$, $K_{vi} = 0$
- A vide

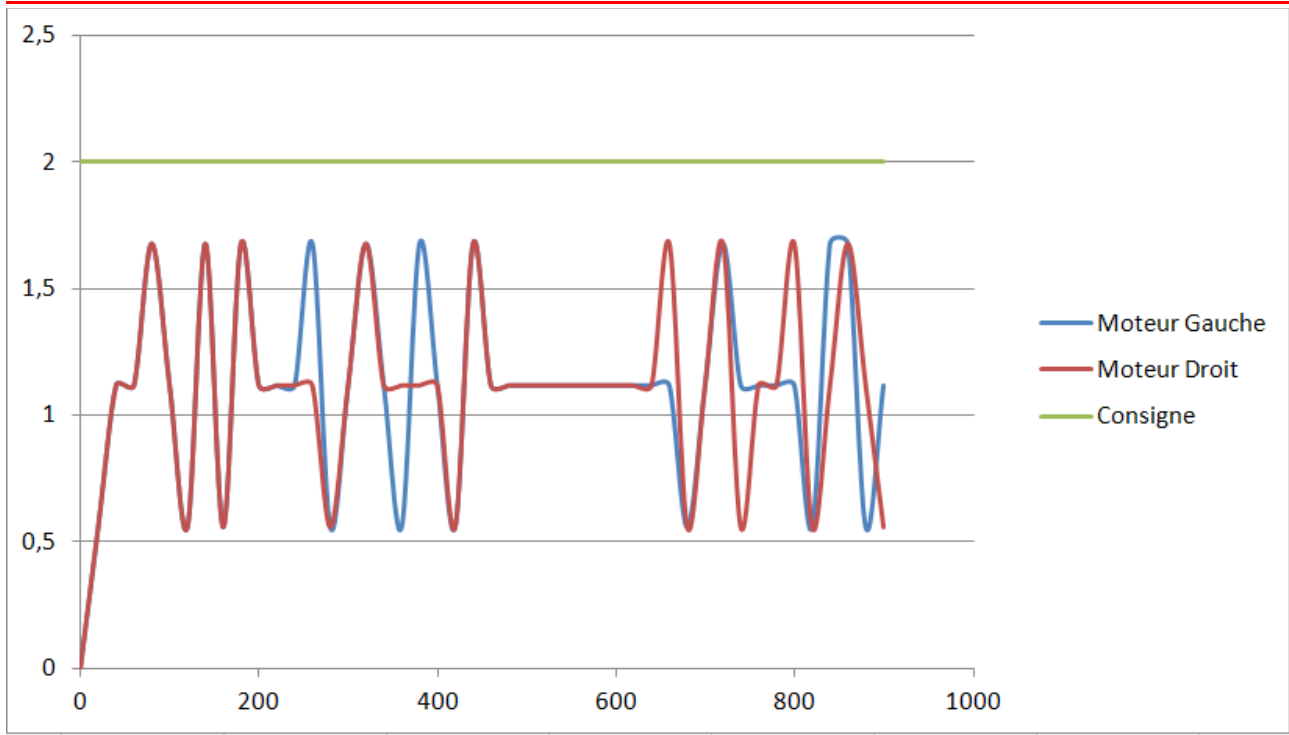
10 Hz :



25 Hz :



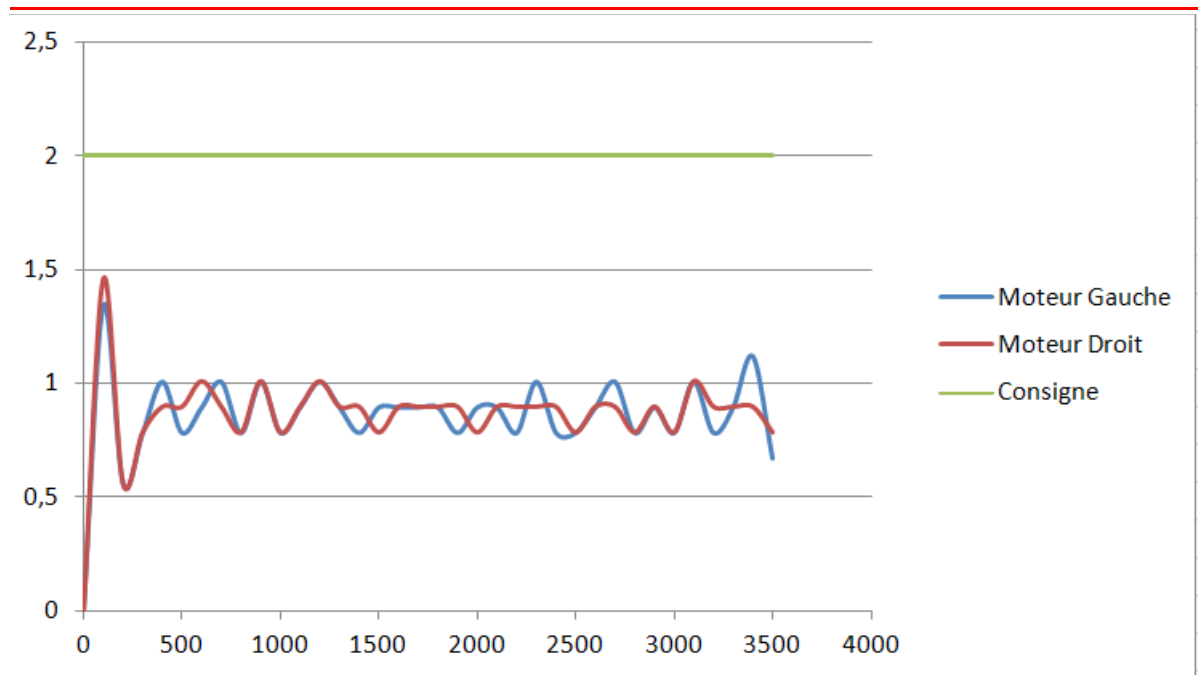
50 Hz :



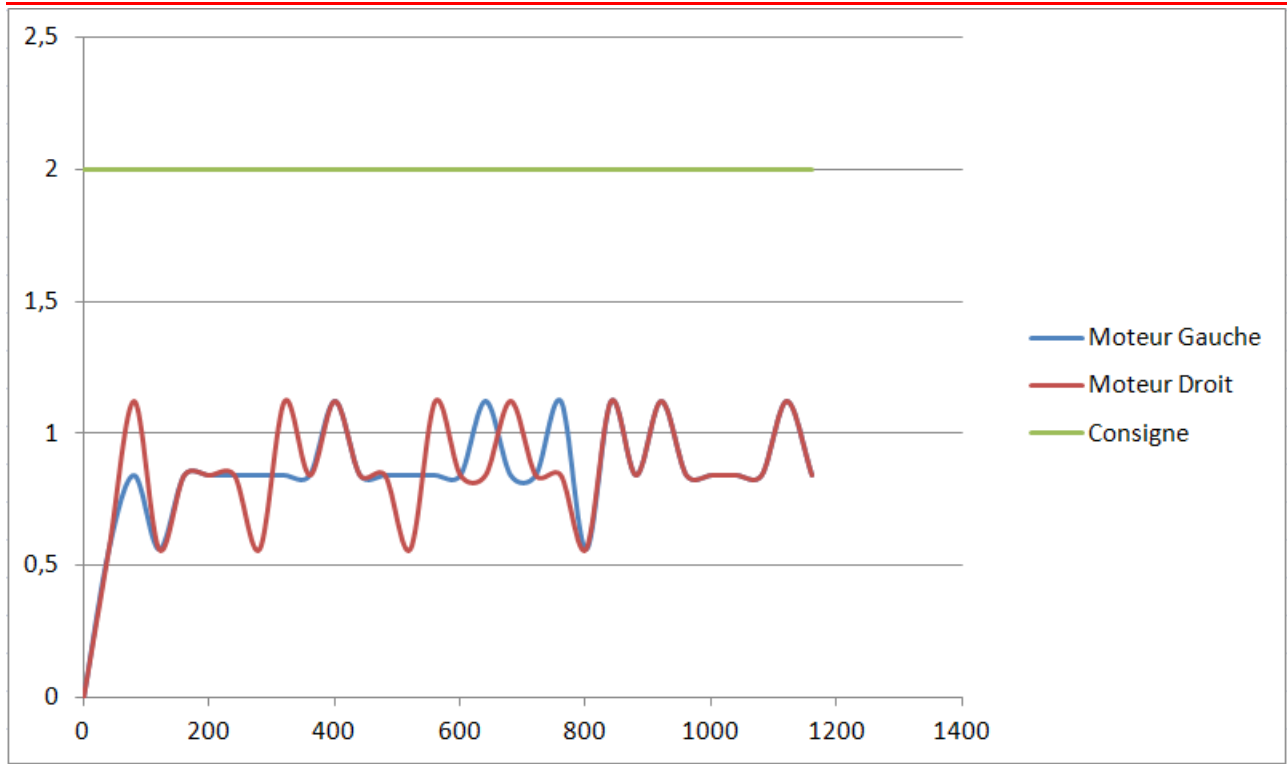
Voici les résultats obtenus pour :

- Asservissement en VITESSE
- Sans roue folle
- Consigne de 60 cm
- Fréquence d'échantillonnage VITESSE de 10Hz, 25Hz, 50Hz
- $K_v = 100$, $K_i = 0$
- En charge (env. 2 Kg)

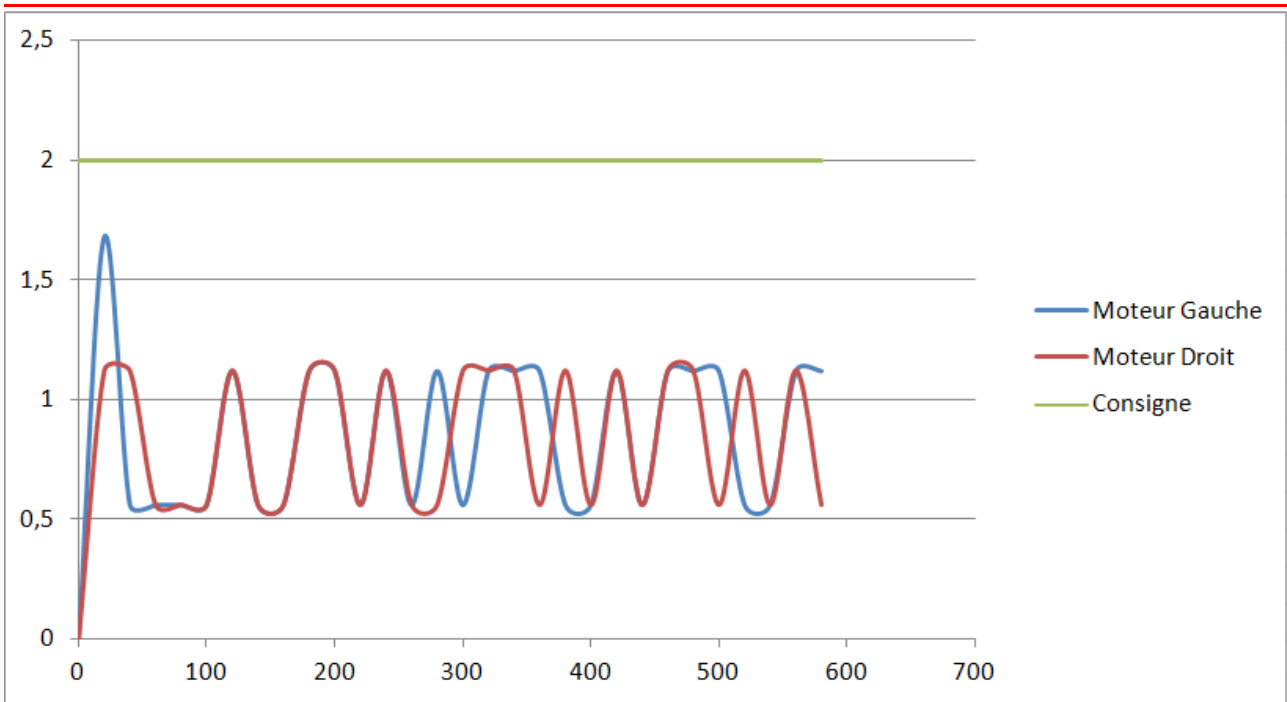
10 Hz :



25 Hz :



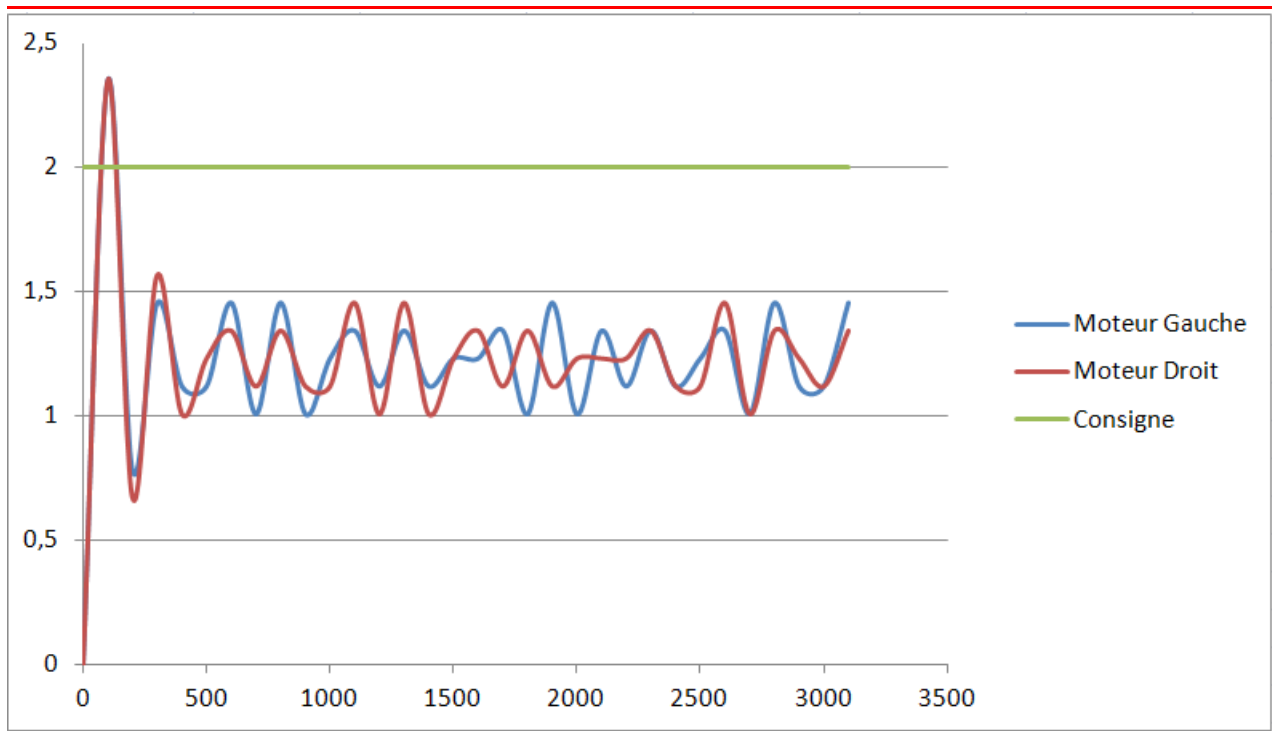
50 Hz :



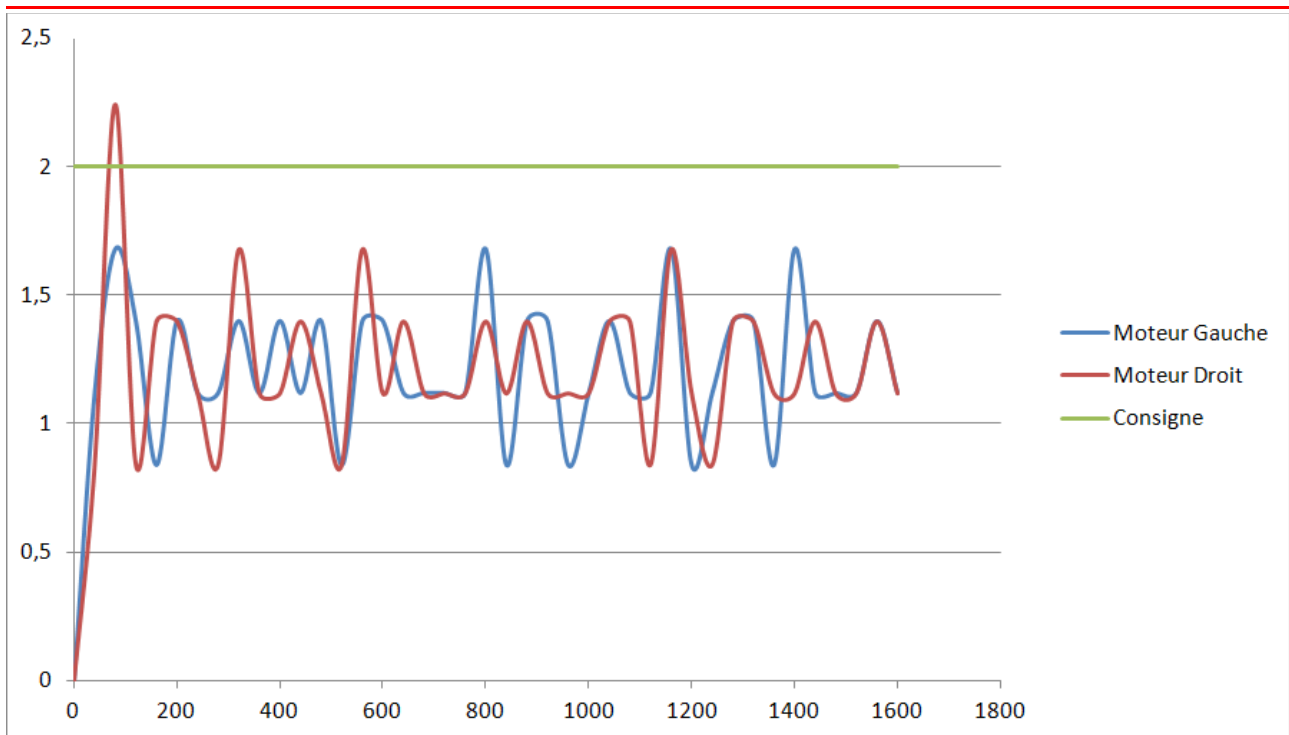
Voici les résultats obtenus pour :

- Asservissement en VITESSE
- Sans roue folle
- Consigne de 60 cm
- Fréquence d'échantillonnage VITESSE de 10Hz, 25Hz, 50Hz
- Kvp = 120, Kvi = 0
- A vide

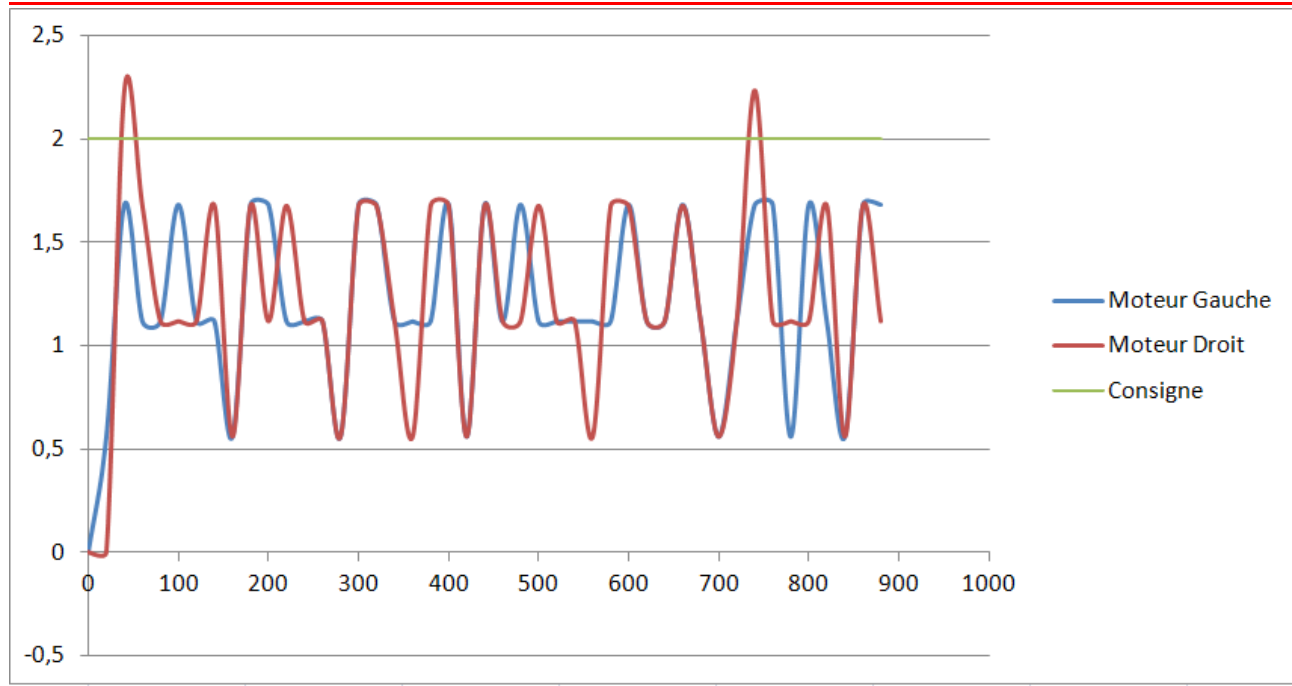
10 Hz :



25 Hz :



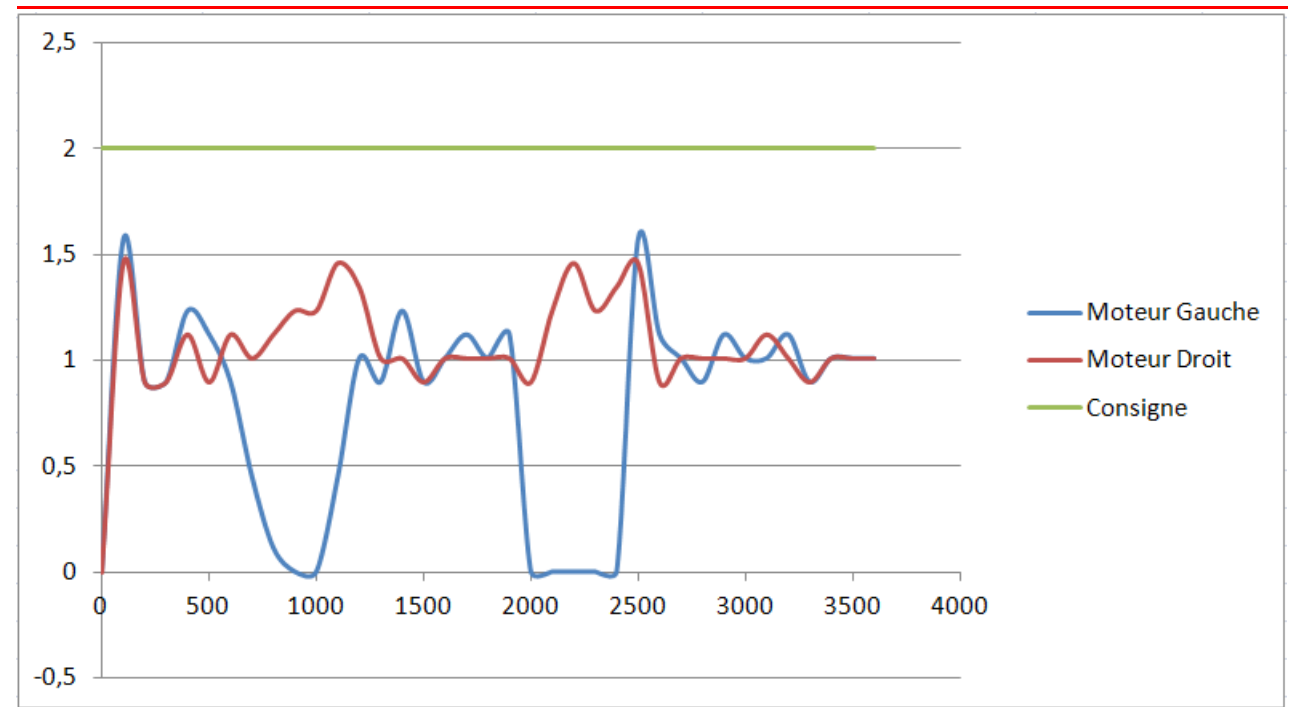
50 Hz :



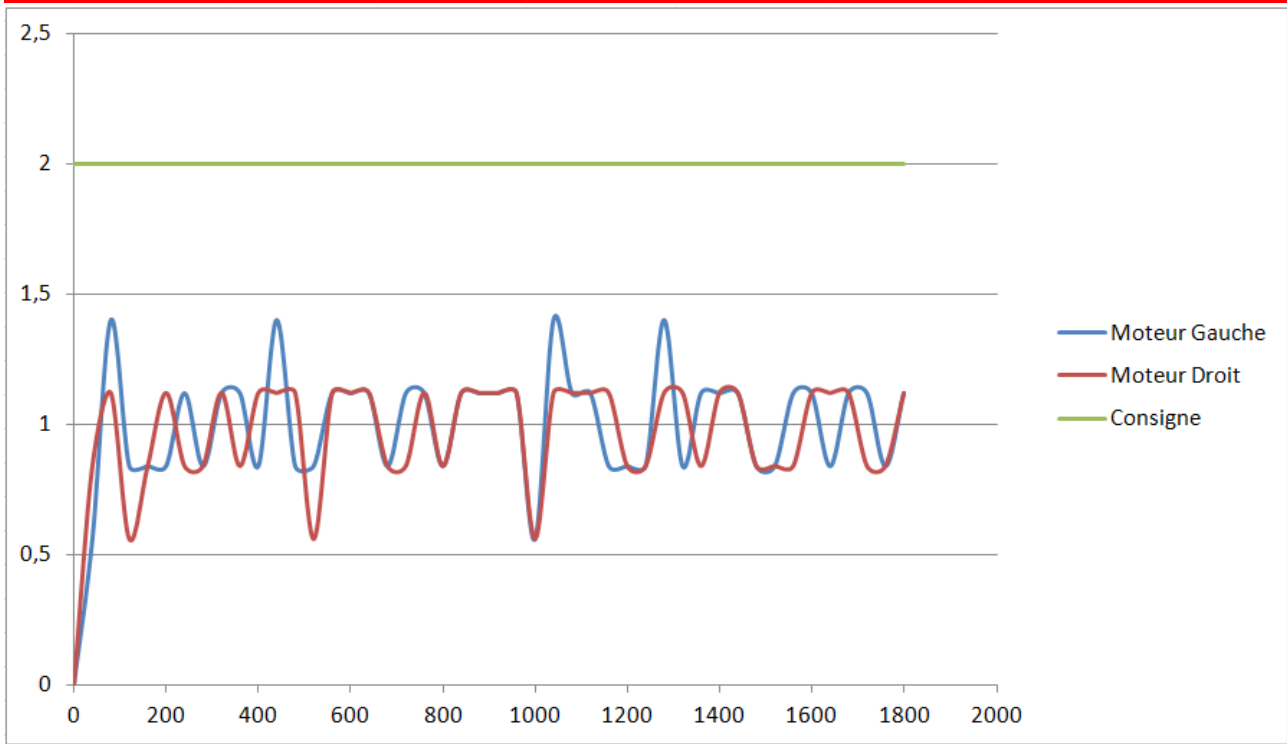
Voici les résultats obtenus pour :

- Asservissement en VITESSE
- Sans roue folle
- Consigne de 60 cm
- Fréquence d'échantillonnage VITESSE de 10Hz, 25Hz, 50Hz
- Kvp = 120, Kvi = 0
- En charge (env. 2 Kg)

10 Hz :



25 Hz :



50 Hz :

