

### module 3 :

$$C_m(0) = J_{eq} \ddot{\theta}_{mot}$$

$$C_m(t) = J_{eq} \ddot{\theta}_{mot}(t) + C_g(t) + C_f.$$

~~objectif~~ identifier  $C_f$  ;  $J_{eq}$  et  $C_g(t)$

### methode :

- Pour  $C_f$  : mettre le max pid couche et se mettre a <sup>niveau moteur</sup> accélération ~~constante~~ nulle  $\Rightarrow$  Vitesse constante. (lorsque le moteur sature). pour cela faire un gros échelon pour saturer le moteur.
- Pour  $C_g(t)$  ie  $C_g(0)$ . à trouver ~~par~~ max pid

Vertical en faisant une étude statique point par point, il faut alors définir un tableau

t	$\theta$	$C_g(\theta)$
---	----------	---------------

- Pour  ~~$J_{eq}$~~

prendre une ~~zone~~ zone où la vitesse n'est pas constante et identifier  $J_{eq}$  en faisant :