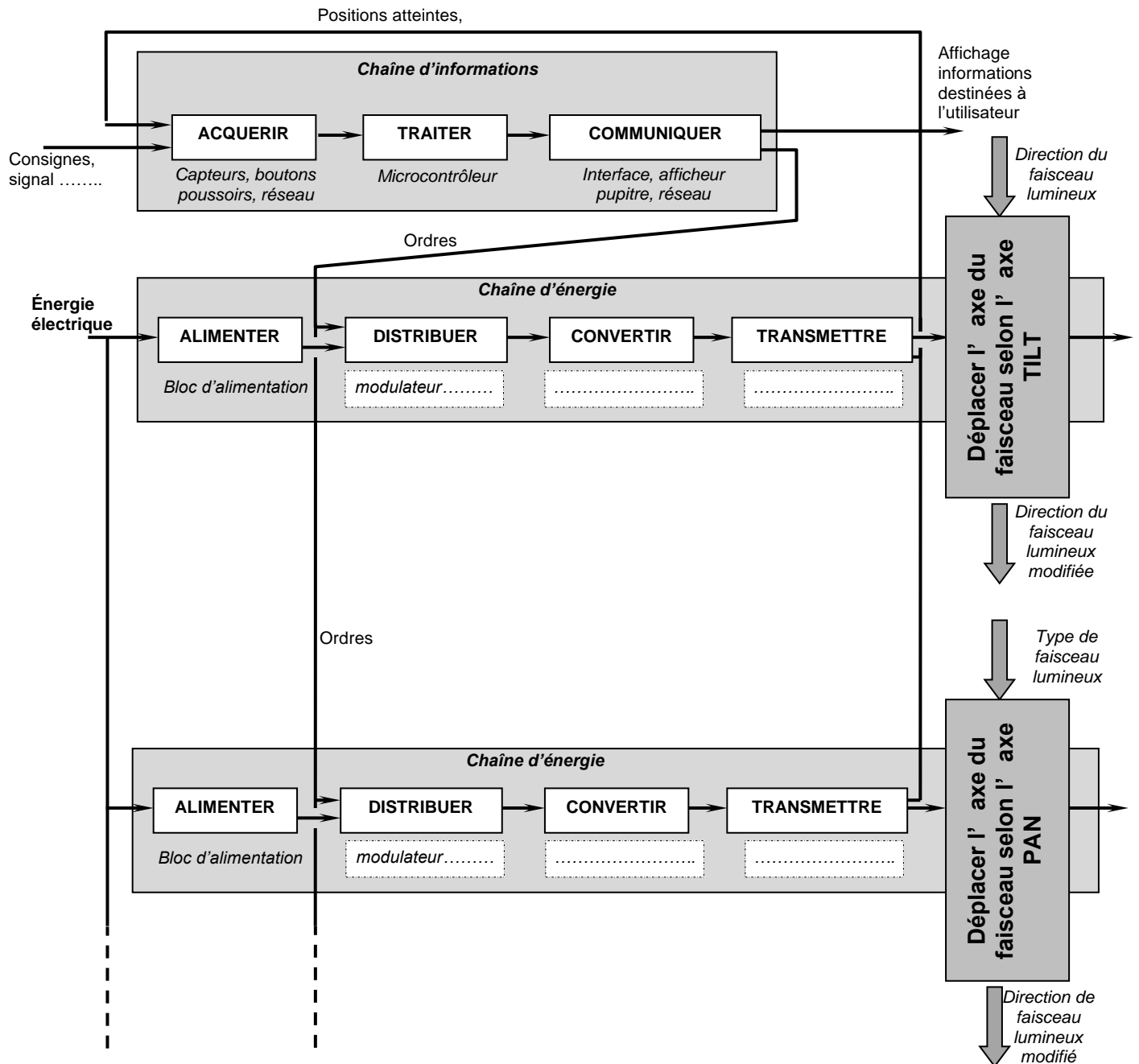


document réponse DR1.

Schéma blocs partiel

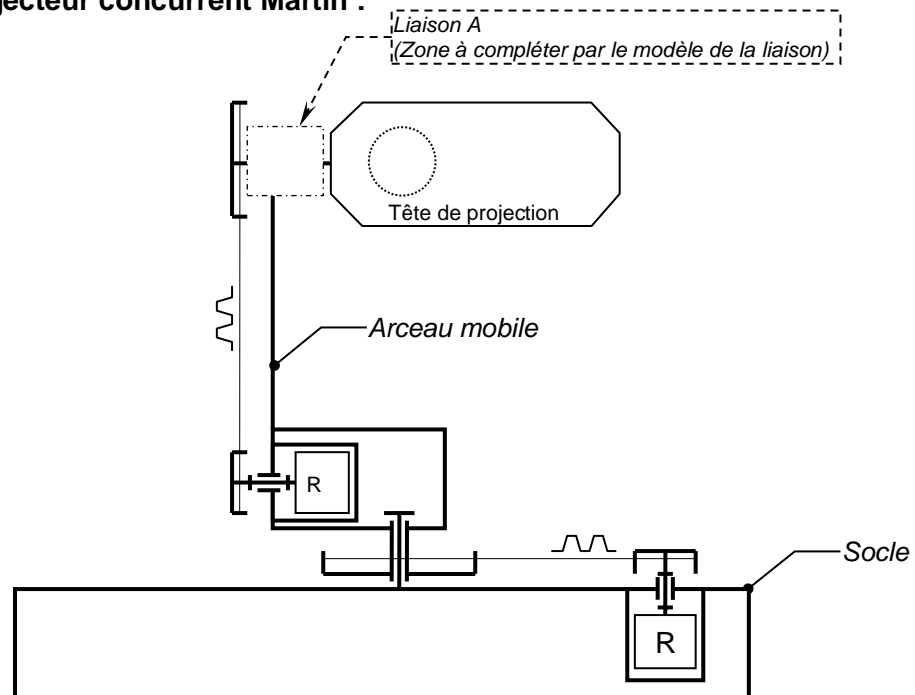


document réponse DR2.

Modélisation

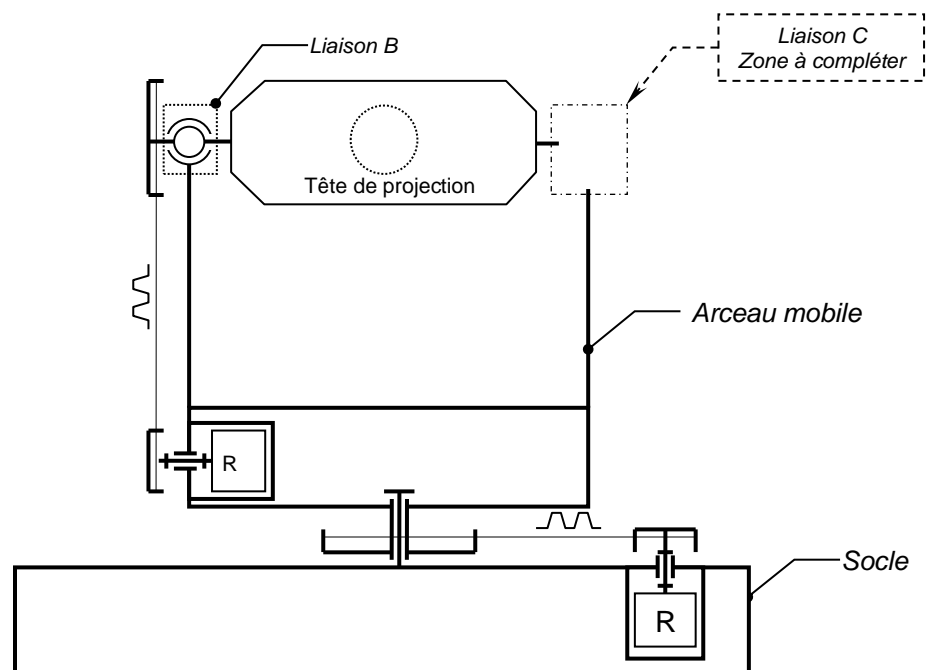
- Définition des liaisons à réaliser :

Modélisation du projecteur concurrent Martin :



Modélisation du projecteur JBSYSTEM I Move 5S

- Degrés de liberté supprimés par la liaison B :
- Nom de la liaison C :



Critique du montage Martin :

.....

Schéma 1 : trajet du courant

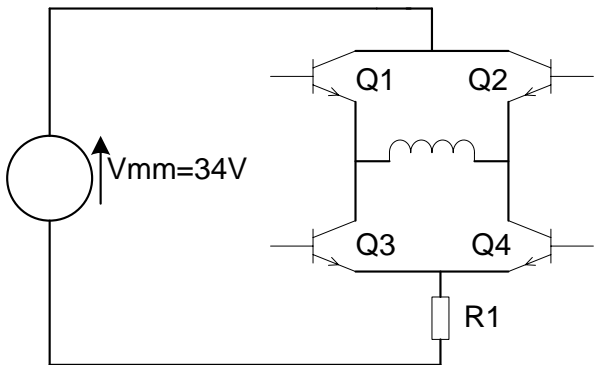
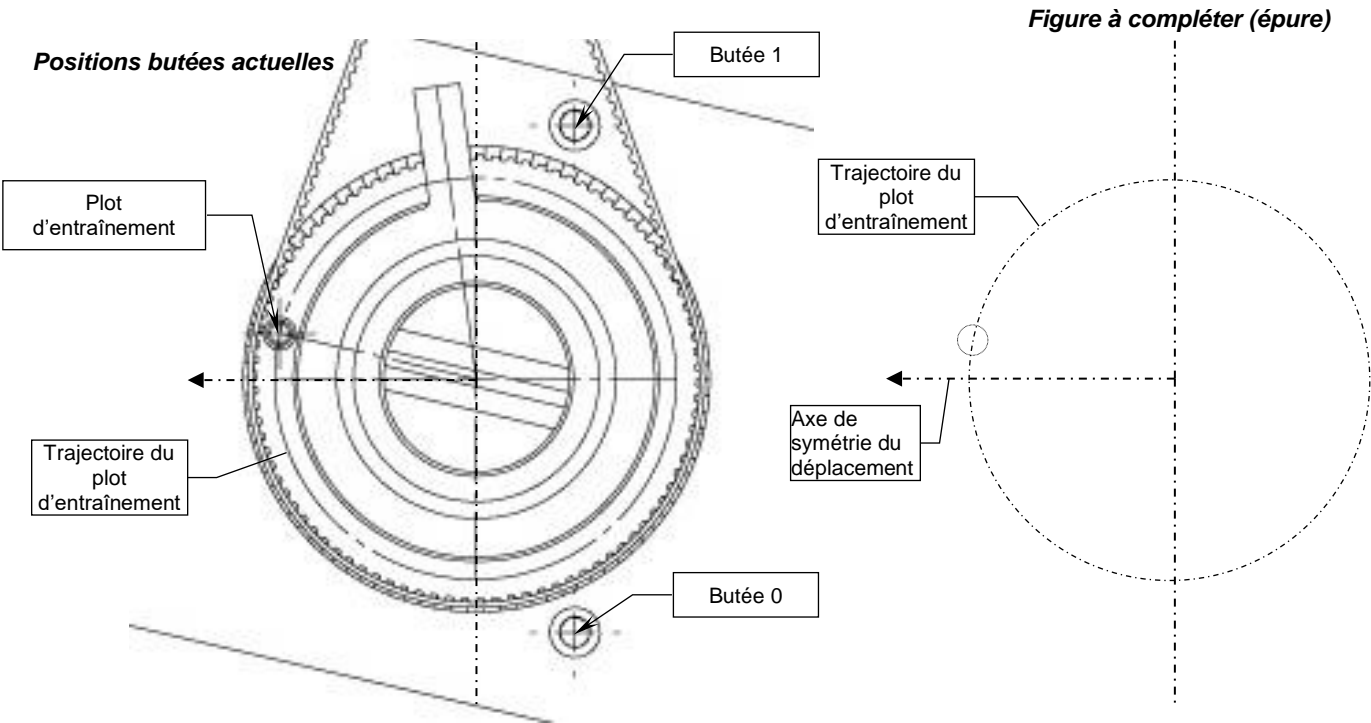


Tableau 1 : État des transistors (saturé ou bloqué)

	État Q1	État Q2	État Q3	État Q4	Signe de I_{R1}
$I_{ph} > 0$					
$I_{ph} < 0$					

Amplitude PAN du concurrent :

- Valeur :



document réponse DR4.

Définition du cas le plus défavorable :

.....

Maintien de la tête :

- Distance :

.....

- Couple nécessaire au maintien :

.....

Rapport de transmission :

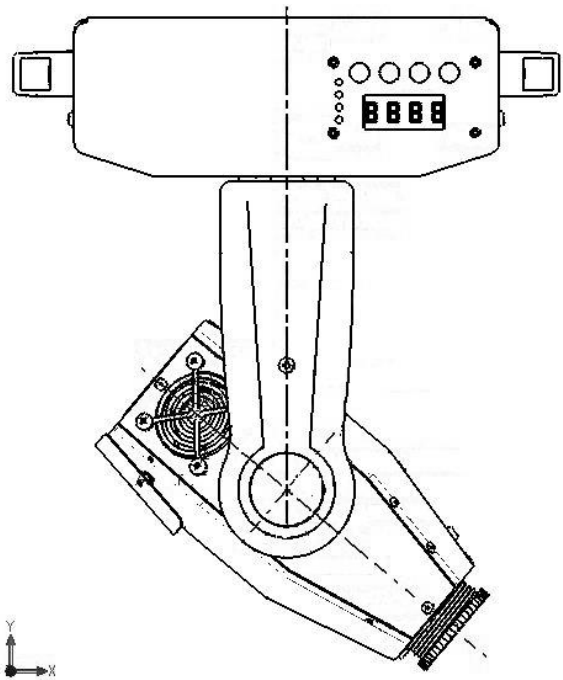
.....

Couple moteur nécessaire au maintien :

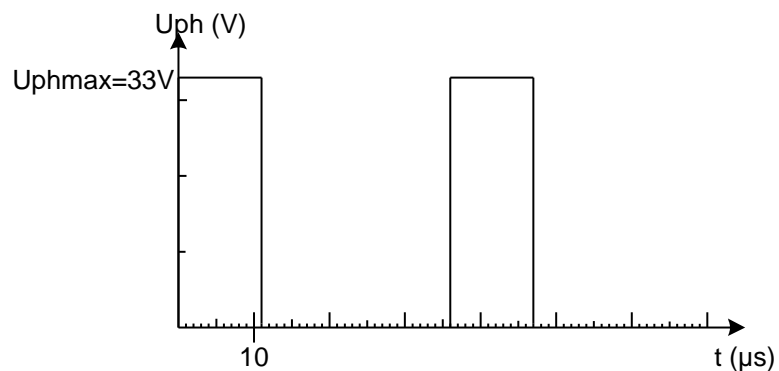
.....

Conclusion sur les capacités du moteur :

.....



Tension aux bornes d'une phase du moteur



Fréquence =

document réponse DR5.

Organigramme de gestion de l'axe PAN

Variables du programme :

Pospan = variable numérique représentant la position désirée de l'axe Pan

Pos = variable numérique représentant la position réelle de l'axe Pan

Senspan = variable T.O.R. définissant le sens de rotation de l'axe Pan

