

Projet CSE :  
Localisation GPS  
du robot Agribot

Départements : TIN et TIC

Unité d'enseignement CSE

Auteurs : **Bondallaz Corentin**

**Derder Hakim**

**Penalva Carl**

Professeurs : **Hochet Bertrand**

**Mosqueron Romuald**

Classe : **CSE**

Salle : **A07**

Date : **23 mai 2022**

# Table des matières

[Table des matières 2](#_Toc76034247)

[1 Introduction 2](#_Toc76034248)

[1.1 Contexte 2](#_Toc76034249)

[1.2 Buts 2](#_Toc76034250)

[1.3 Objectifs 2](#_Toc76034251)

[1.4 Répartition du travail 2](#_Toc76034252)

[2 Partie théorique 2](#_Toc76034253)

[2.1 Commentaire personnel 2](#_Toc76034254)

[3 Annexes 2](#_Toc76034255)

**Liste des figures**

[Figure 1 Répartition du travail 2](https://d.docs.live.net/b00681d1deb239a4/Desktop/HEIG-VD/rapport_template.docx#_Toc76034256)

**Liste des tableaux**

**Aucune entrée de table d'illustration n'a été trouvée.**

# Introduction

## Buts

Le but de ce laboratoire est de mettre en pratique différents profils de mouvements d’un moteur pas-à-pas et de son entrainement, vu dans les cours théoriques de Mécatronique, afin d’en évaluer les limites et performances.

## Objectifs

1. Effectuer la partie théorique, en calculant les inerties du systèmes
2. Déterminer les profils de mouvement et de couple du moteur pas-à-pas afin de respecter un temps de mouvement ainsi qu’un angle de parcours défini.
3. Vérifier par la pratique les limites dynamiques de chaque profil de mouvement.

# Partie théorique

Pourcentage d’erreur

Template tableau

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Grandeur calculée | Profil  1/3, 1/3, 1/3 | Profil  1/4, 1/2, 1/4 | Profil  1/6, 2/3, 1/6 | Unité | Equations de référence |
|  | 40 | 30 | 20 | [ms] | - |
|  | 40 | 60 | 80 | [ms] | - |

Template graphiques

Template formule

Template mises en surbrillance

# Conclusion

## Revue des objectifs

## Commentaire personnel

Date : lundi, 23 mai 2022

Une image contenant texte

Description générée automatiquementBondallaz Corentin

# Annexes