Kevin heng

Systèmes asservis

243-620-MA, gr.01

TP2

Antenne motorisée

Travail présenté à

M. Julien Régis Boriasse

Département de Technologie du génie électrique

Collège de Maisonneuve

Le 14 février 2025

Schéma boucle fermée du système d’antenne motorisée

Une image contenant texte, diagramme, ligne, Plan

Le contenu généré par l’IA peut être incorrect.

4.2 Vitesse de boucle :

Boucle de 1 seconde : Le système se comporte de façon instable. Il s’arrête quelques fois à l’angle désiré mais parfois il la manque et fait un tour complet. On dirait que ça va trop vite alors ça dépasse l’angle désiré et refait le tour.

Boucle de 10 ms : Le système se comporte mieux. Il s’arrête à l’angle désiré et va dans l’autre sens et ainsi de suite. On peut voir que c’est mieux contrôler, mais il va quand même a une vitesse rapide.

5.2 Vitesse de boucle :

Boucle de 1 seconde : Le système se comporte mieux que le tout ou rien. Il va a une vitesse graduelle jusqu’à l’angle désiré, mais parfois il peut dépasser l’angle et faire un tour.

Boucle de 10 ms : Le système se comporte le mieux comparativement aux autres asservissements. On peut constater qu’il va graduellement jusqu’à l’angle.