**Amélioration de la fiabilité du modèle**

***Cheville du robot NAO, MaxPID, Cordeuse de raquette,***

***Direction Assistée Électrique, COMAX, Control’X***

**TP**

**Cycle 1**

**Modéliser le comportement linéaire et non linéaire des systèmes multiphysiques**

**PSI**



|  |
| --- |
| **Compétences Visées :**   * **.** |

# Objectifs

## Contexte pédagogique

|  |  |
| --- | --- |
|  | **Analyser :**   * A3 - Conduire l'analyse   **Modéliser :**   * Mod1 : Justifier ou choisir les grandeurs nécessaires à la modélisation * Mod3 : Valider un modèle   **Expérimenter :**   * Exp1 - Découvrir le fonctionnement d’un système complexe   **Communiquer**   * Com2 - Mettre en œuvre une communication |

## Évaluation des écarts

## Travail à réaliser

aze aze aze aze azeazeazazeza aze ze Zaezae aze aze aze aze aze aze aze azeazeazazeza aze ze Zaezae aze aze aze aze aze aze aze azeazeazazeza aze ze Zaezae aze aze aze aze aze aze aze azeazeazazeza aze ze Zaezae aze aze aze aze aze aze aze azeazeazazeza aze ze Zaezae aze aze aze aze aze aze aze azeazeazazeza aze ze Zaezae aze aze aze aze aze aze aze azeazeazazeza aze ze Zaezae aze aze aze aze aze aze aze azeazeazazeza aze ze Zaezae aze aze aze aze aze aze aze azeazeazazeza aze ze Zaezae aze aze aze aze aze aze aze azeazeazazeza aze ze

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Activité** | **Coordination** | **Modélisation** | **Expérimentation** |
| Découvrir – Décrire le système | * Identifier la problématique. * Décrire le système en utilisant la chaîne fonctionnelle. * Montrer que dans les conditions \*\*\* le système a un mode de fonctionnement linéaire. * Montrer sur une seule courbe, qu’en mode linéaire les trois écarts sont faibles. | * Découvrir le modèle. * Identifier les similarités entre le modèle et le réel. * Vérifier que système modélisé répond au cahier des charges. | * Découvrir le système. * Vérifier par un essai que le système modélisé répond au cahier des charges. |
|  |  |  |  |