

Expérimentation

Modélisation associée à l'expérimentation

Résultat de l'expérimentation

Équation de la dynamique

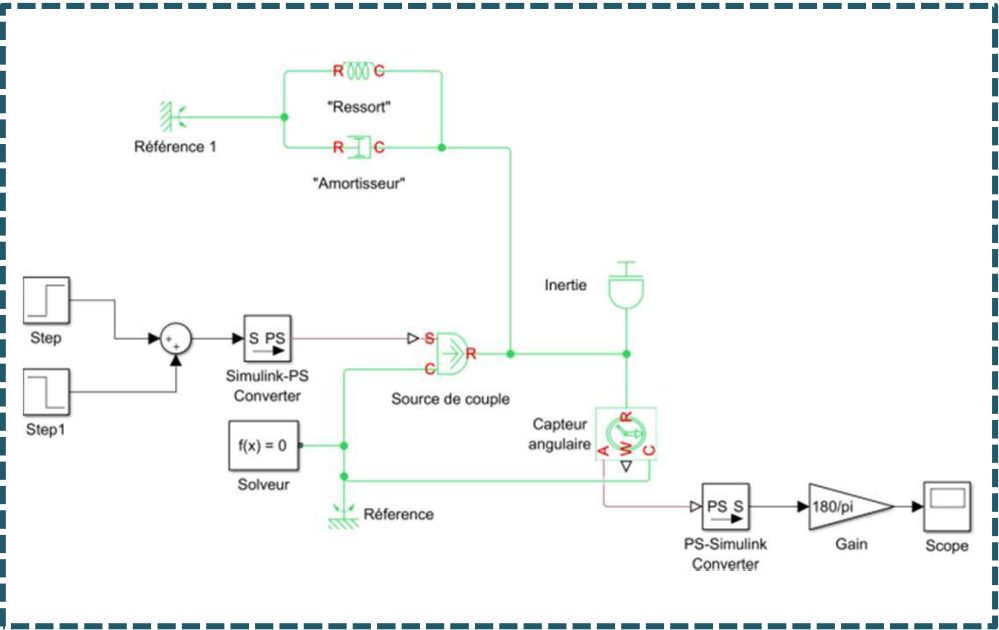
Tp =                      k =                      J =

$J_{exp} =$

Écarts  $J_{exp} - J_{sim}$

Écarts  $J_{exp} - J_{SW}$

Modélisation acausale



Résultat de la modélisation

Méthode pour identifier J

$J_{sim} =$

Écarts  $J_{SW} - J_{sim}$

Modélisation SW

$J_{Huygens} =$

$J_{SolidWorks} =$

Origines des écarts entre les deux inerties calculées

Inertie retenue :

$J_{SW} =$

Bilan