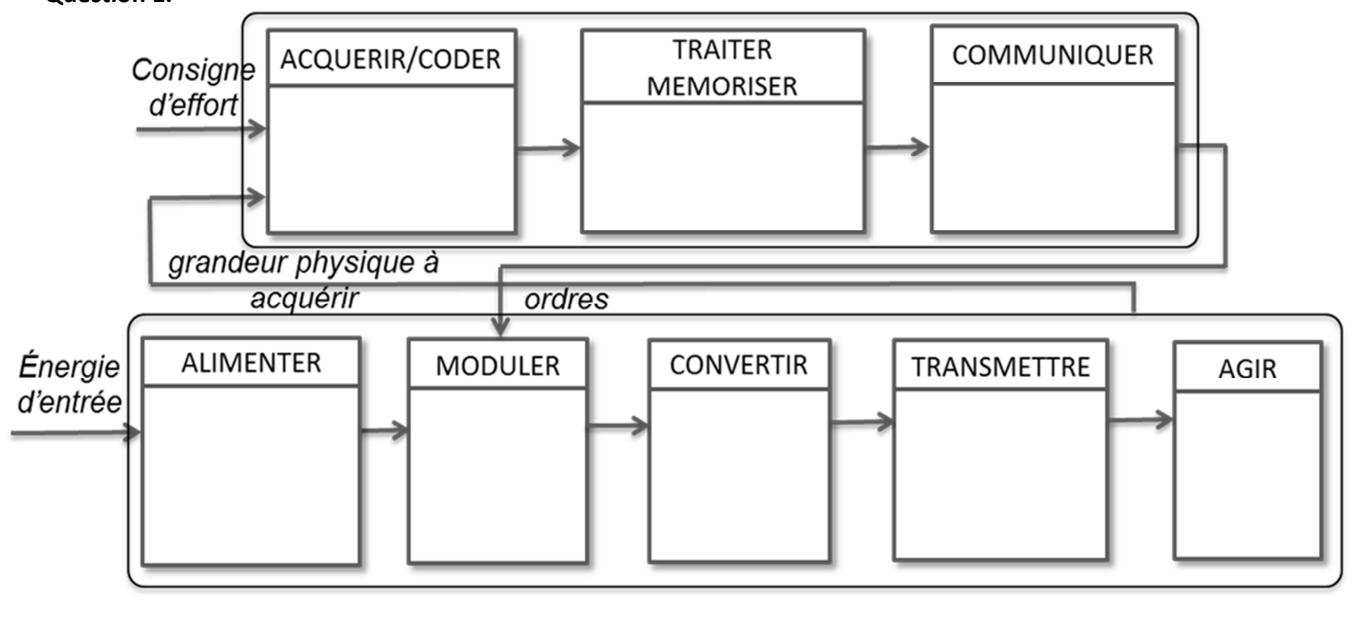


NOM :

1 MICROMANIPULATEUR COMPACT

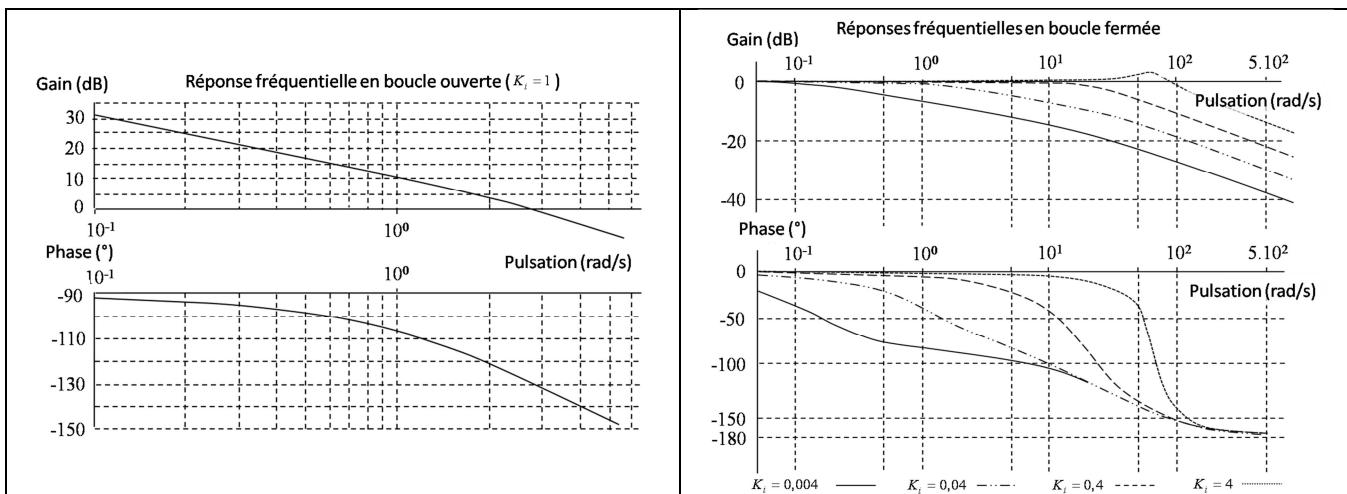
Question 1.



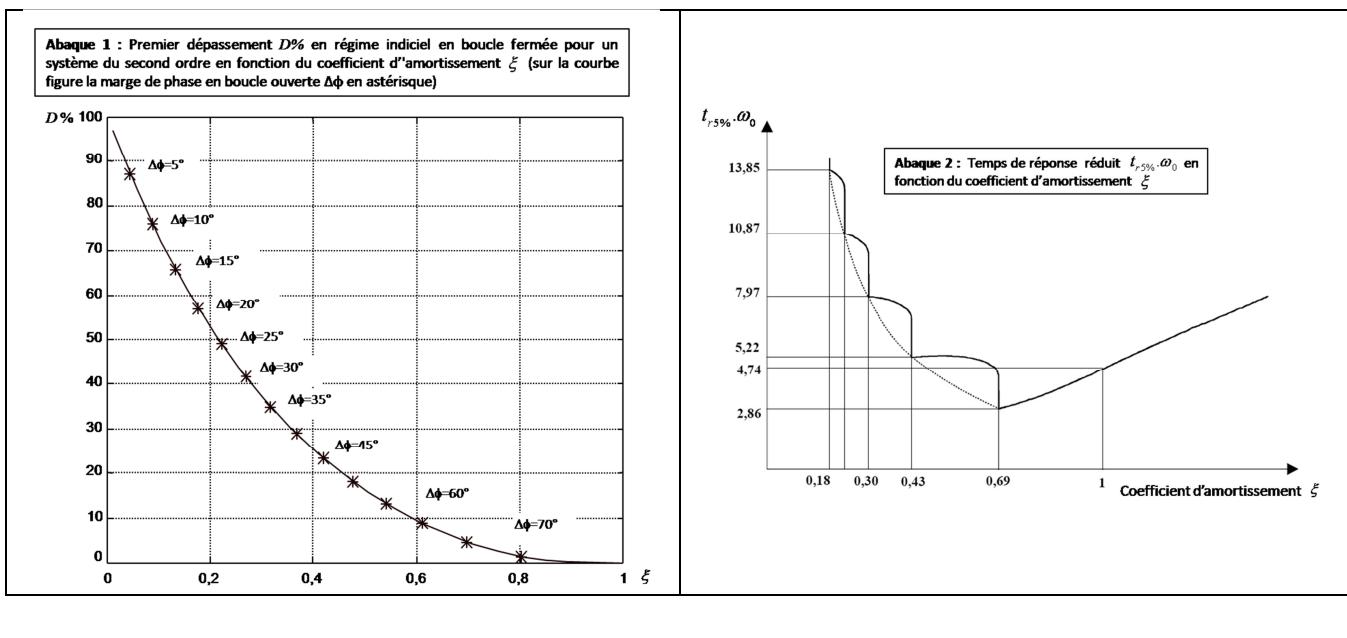
Question 2.

Question 3.

Question 4.

Question 5.
Question 6.
Question 7.
Question 8.


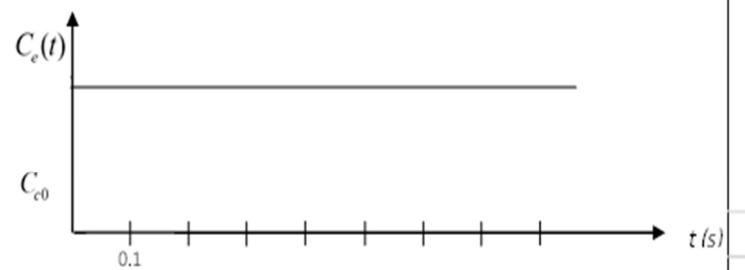
On admettra que nécessairement $K_i \leq 0,4$.



Question 9.

Critère	Valeur
Dépassement	
Tr5%	
Erreur statique en réponse à un échelon	

Allure de la réponse indicielle :


2 DIRECTION AUTOMATIQUE DÉCOUPLÉE
Question 10.

Et nom de l'interface de puissance (I.P.)

Fonction :

Nom

Question 11.

Nature des flux

Flux 1

Flux 2

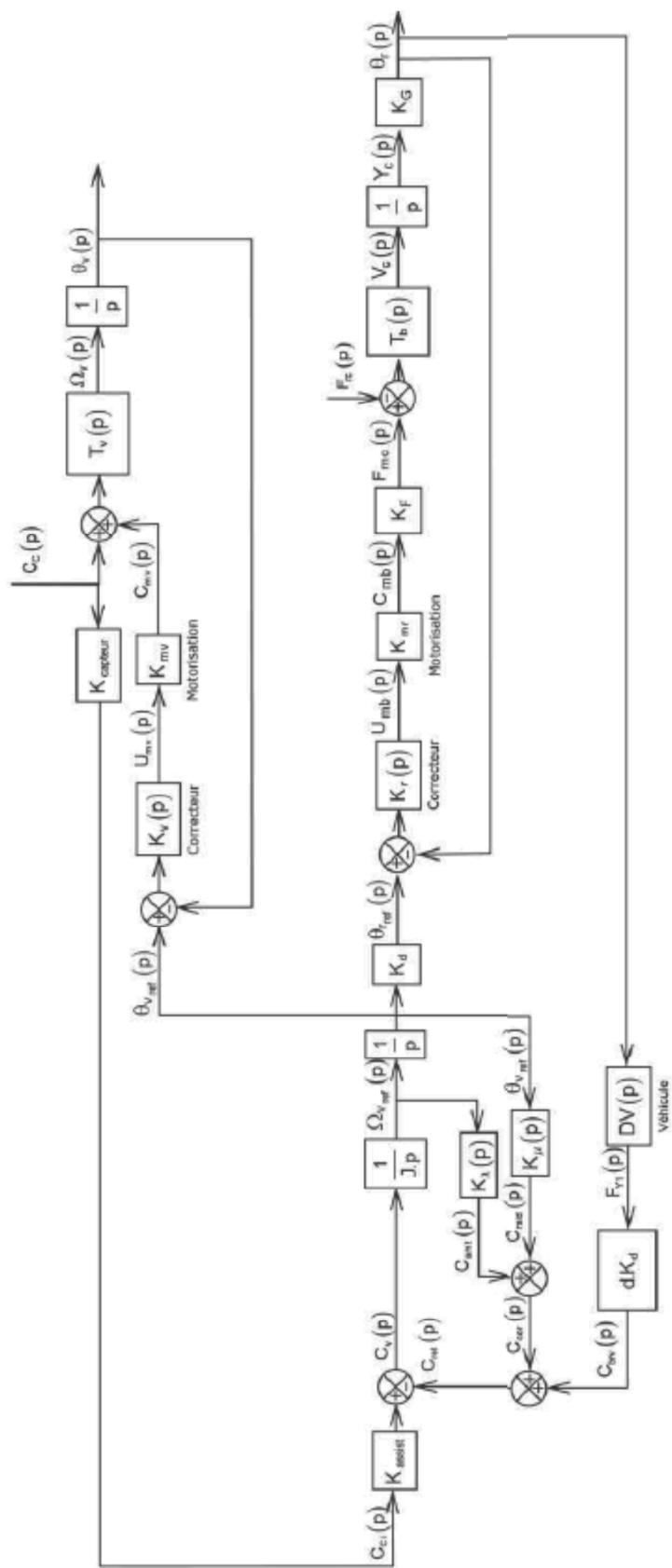
Flux 3

Flux 4

Flux 5

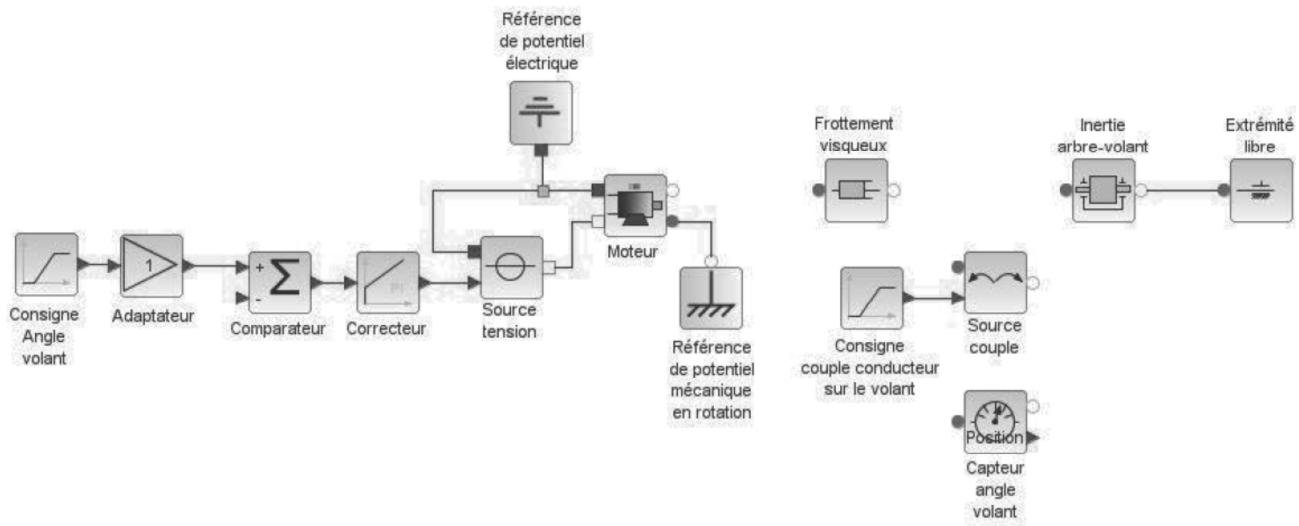
Question 12.

Structure du modèle



Question 13.

Compléter le modèle acausal



Question 14.

Fonction de transfert $T_v(p)$

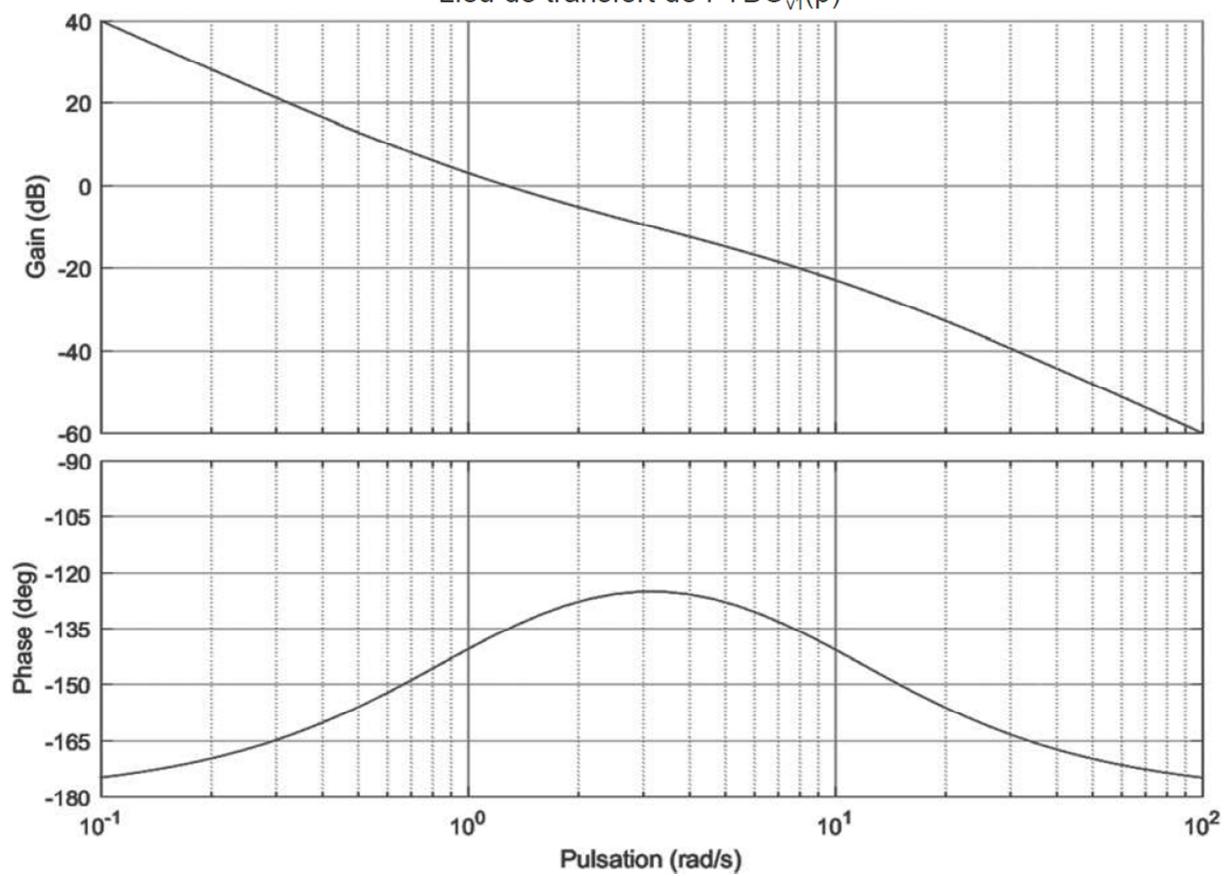
Question 15. Expression $FTBO_{V1}(p)$ et condition de stabilité.

Question 16. Expression de $\varepsilon_{\theta v}(p)$.

Question 17. Valeur minimale de K_i pour satisfaire aux critères de précision.

Question 18.

Lieu de transfert de $FTBO_{v1}(p)$



Question 19. Satisfaction de l'exigence Id 1-3.3

Critères de l'exigence Id 1-3.3	Validation

Question 20. Objectif de l'ajout d'une correction tachymétrique

Question 21. Expression du transfert avec retour tachymétrique

Question 22. Expression de la $FTBO_{v2}(p)$

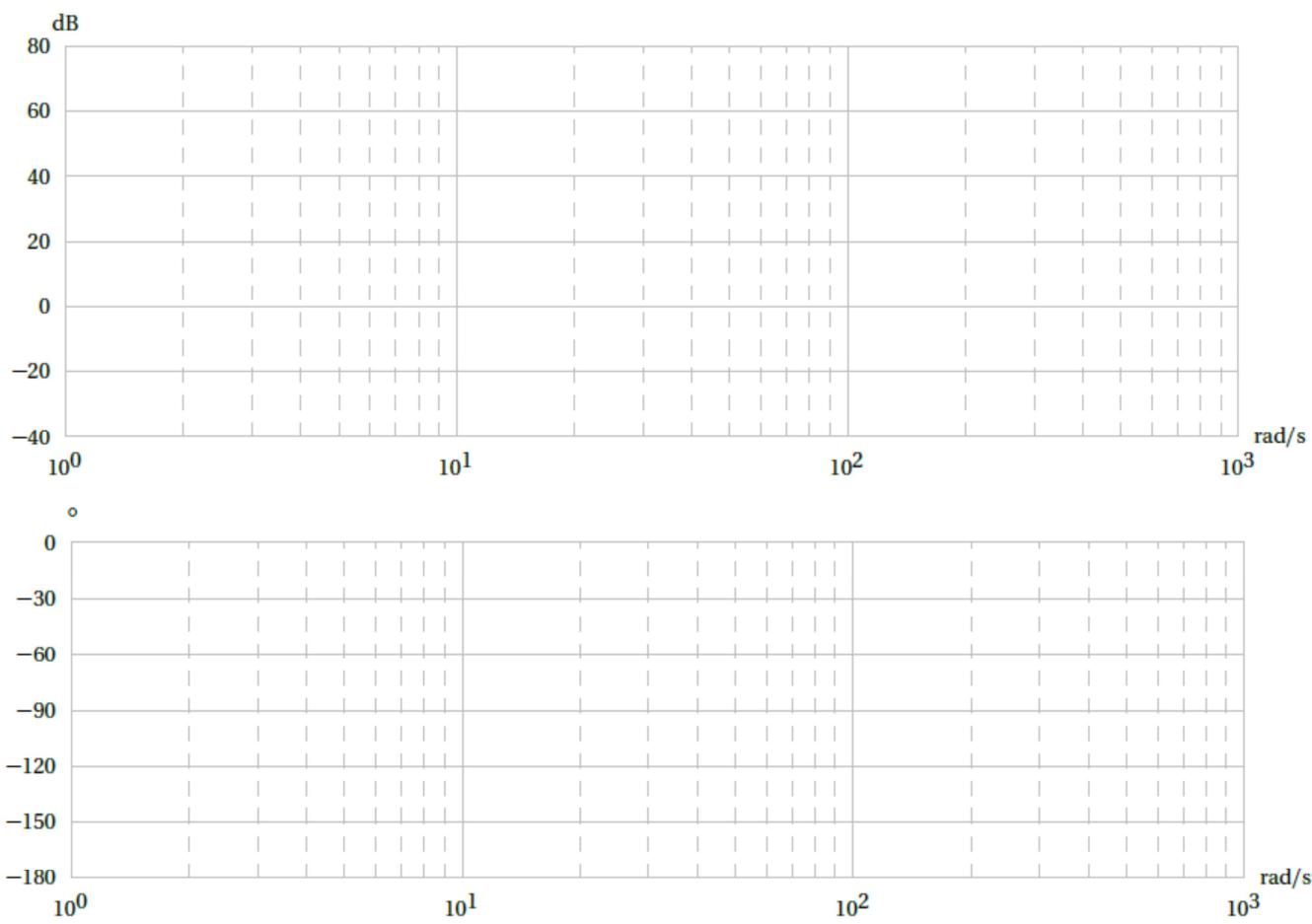
3 ROBOT ENDOSCOPIQUE

Question 23.

Question 24.

Question 25.

Question 26.



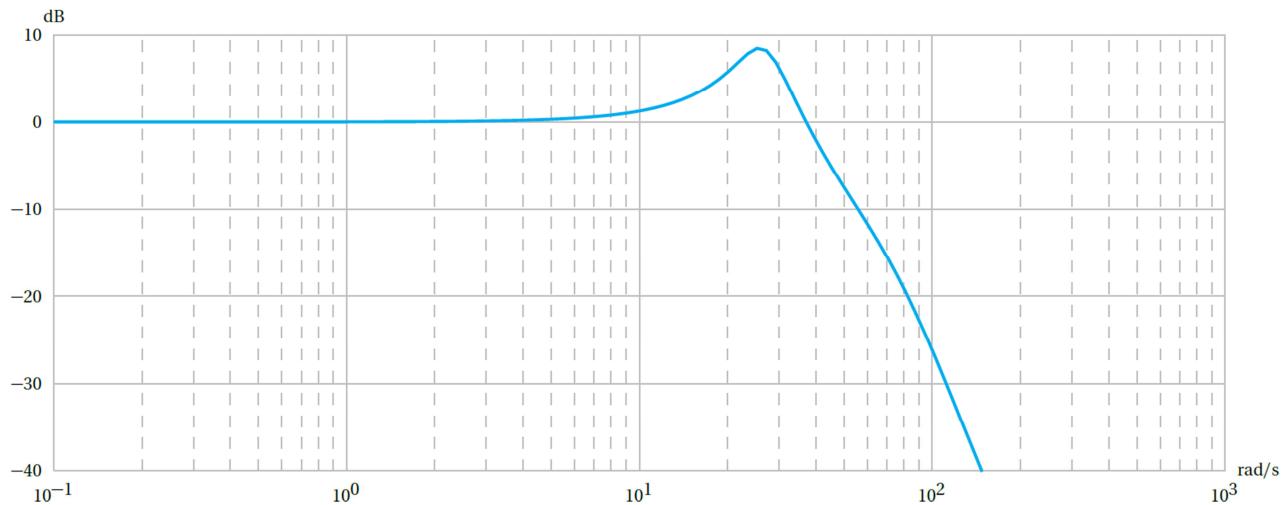
Question 27.

Question 28.

Question 29.

Question 30.

Question 31.



Question 32.

Question 33.

Question 34.