

Mise en service de la cheville du robot NAO – 20 minutes

0bjectifs	0	D2-02 : Choisir les configurations matérielles et logicielles du système en fonction de l'objectif visé par l'expérimentation.
± 0		

Expérimenter e analyser

Activité 1

- ☐ Prendre connaissance de la Fiche 1 (Présentation générale).
- ☐ Prendre connaissance de la Fiche 2 (Mise en œuvre de la cheville NAO).
- ☐ Proposer un schéma cinématique minimal du système.

Activité 2

Expérimenter et analyser

☐ Réaliser deux essais dans les conditions suivantes (Fiche 3)

- Asservissement cheville (ou réducteur);
- Réglage du correcteur de l'axe de tangage : $K_p = 200$;
- Consigne : sinus d'amplitude 5° et période 0,54 s puis période de 2,16 s.
- ☐ Justifier ces choix d'essai. On pourra s'appuyer sur l'exigence 1.2 (Fiche 4).
- ☐ Afficher la courbe de consigne et l'angle réducteur de l'axe de tangage.
- ☐ Commenter le courbe obtenue.

Expérimenter et analyser

Activité 3

- Prendre connaissance de la Fiche 4 (Ingénierie Systèmes Diagramme des exigences).
- ☐ Les exigences 2.2.1 et 2.2.2 sont-elles respectées ?

☐ Réaliser une synthèse dans le but d'une préparation orale :

- Expliquer brièvement le contexte industriel du système.
- Expliquer brièvement le fonctionnement du système de laboratoire.
- Réaliser une synthèse de l'activité 2.
- Réaliser une synthèse de l'activité 3.

Pour XENS - CCINP - Centrale :

garder des copies d'écran dans PowerPoint ou Word

Pour CCMP:

• Rédiger les éléments de synthèse sur feuille, imprimer et annoter les courbes nécessaires.



Modélisation des frottements dans la cheville NAO – 60 minutes

Objectifs pédagogiques

■ **B3-01** Vérifier la cohérence du modèle choisi en confrontant les résultats analytiques et/ou numériques aux résultats expérimentaux.

Objectif

En vue de pouvoir modéliser le comportement du système, on souhaite modéliser et quantifier les frottements.

Activité 1

Expérimenter

- ☐ Ouvrir le modèle « ChevilleNAO_Complete.slx ».
- Décrire le modèle multiphysique.
- Réaliser un essai de type échelon de 10° avec un gain proportionnel de Kp = 400.
- ☐ Vérifier que les conditions de simulation sont les mêmes que les conditions expérimentales.
- ☐ Confronter les résultats expérimentaux et les résultats issus de la simulation.

Modéliser le comportement

Activité 2

- ☐ Le logiciel de mesure permet-il d'avoir accès au couple fourni par le moteur ?
- Quelle est l'unité physique du coefficient de frottement visqueux ?
- Proposer un protocole expérimental permettant d'étudier les effets du frottement visqueux ou du frottement sec.
- ☐ Comment pourrait-on prendre en compte le frottement dans le modèle ?

On choisit d'ajouter dans le modèle un bloc Rotation friction dans lequel on renseigne un couple d'adhérence de 5 mNm (Breakaway friction torque) et un couple de frottement en utilisant le modèle de Coulomb de 5 mNm (Coulomb friction torque).

– Pour cela décommenter le bloc sur le modèle –

Modéliser le comportement

Activité 3

☐ En utilisant la documentation, modifier le modèle et observer l'évolution de la position de la cheville.

xpérimente

Activité 4

☐ Modifier le modèle pour simuler le comportement de la cheville en marche lente puis en marche rapide. Les résultats des simulations reflètent-ils le comportement réel de la cheville ?



Réaliser une synthèse dans le but d'une préparation orale :

- Présenter les points clés de la modélisation analytique et de la simulation associée;
- Comparer les résultats de la simulation et les résultats expérimentaux.
- Conclure.

Pour XENS – CCINP – Centrale :

- Donner l'objectif des activités.
- Présenter les points clés de la modélisation.
- Présenter les points clés de la résolution utilisant Capytale.
- Présenter le protocole expérimental.
- Présenter la courbe illustrant les résultats expérimentaux et ceux de la résolution.
- Analyser les écarts.

Pour CCMP:

- Synthétiser les points précédents sur un compte rendu.
- Imprimer le graphe o ù les courbes sont superposées.