**MaxPID**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
|  | **TP – 2h** | | **TP – 4h** | |
| **Objectifs** | Déterminer l’inertie équivalente du système. Pour cela, le pourcentage de contribution des composants devra être établi. |  | Réaliser une modélisation du système |  |
| **Expérimentation** | * Loi ES | **🗸** | * Capteur * Saturations * Frottements * Loi ES | **🗴** |
| **Modélisation** | * SW – Loi ES * SW – Inertie vis, inertie moteur, inertie bras * Modèle de connaissance : masselottes. | **🗸** | Modèle de connaissance :   * MCC | **🗴** |
| **TODO** | * Mise à disposition de l’assemblage SW avec courbes ES. | **🗴** |  |  |

**Plateforme 6 axes**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
|  | **TP – 2h** | | **TP – 4h** | |
| **Objectifs** |  |  |  |  |
| **Expérimentation** |  |  |  |  |
| **Modélisation** |  |  |  |  |

**CoMAX**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
|  | **TP – 2h** | | **TP – 4h** | |
| **Objectifs** | * Analyser la correction de l’asservissement de vitesse |  | * Valider le choix du moteur * Compléter un modèle |  |
| **Expérimentation** |  |  |  |  |
| **Modélisation** |  |  |  |  |

**Moby Crea**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
|  | **TP – 2h** | | **TP – 4h** | |
| **Objectifs** | * Calcul de Rapport de transmission direction verticale * Comparaison Sinus / Loi ES |  |  |  |
| **Expérimentation** |  |  |  |  |
| **Modélisation** |  |  |  |  |

**RC4**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
|  | **TP – 2h** | | **TP – 4h** | |
| **Objectifs** |  |  |  |  |
| **Expérimentation** |  |  |  |  |
| **Modélisation** |  |  |  |  |

**Barrière Sympact**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
|  | **TP – 2h** | | **TP – 4h** | |
| **Objectifs** | * Identifier la raideur et la précontrainte du ressort |  |  |  |
| **Expérimentation** | * Déterminer les positions d’équilibre en fonction de la position de la masse mobile |  |  |  |
| **Modélisation** | * Exprimer le couple de la pesanteur et du ressort en fonction de l’angle de la barriere.. |  |  |  |

**Cheville du Robot NAO**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
|  | **TP – 2h** | | **TP – 4h** | |
| **Objectifs** |  |  |  |  |
| **Expérimentation** |  |  |  |  |
| **Modélisation** |  |  |  |  |

**Control’X**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
|  | **TP – 2h** | | **TP – 4h** | |
| **Objectifs** |  |  |  |  |
| **Expérimentation** |  |  |  |  |
| **Modélisation** |  |  |  |  |

**Cordeuse**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
|  | **TP – 2h** | | **TP – 4h** | |
| **Objectifs** |  |  |  |  |
| **Expérimentation** |  |  |  |  |
| **Modélisation** |  |  |  |  |

**Imprimante I3D**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
|  | **TP – 2h** | | **TP – 4h** | |
| **Objectifs** |  |  |  |  |
| **Expérimentation** |  |  |  |  |
| **Modélisation** |  |  |  |  |

**Moteur CC**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
|  | **TP – 2h** | | **TP – 4h** | |
| **Objectifs** |  |  |  |  |
| **Expérimentation** |  |  |  |  |
| **Modélisation** |  |  |  |  |

**Direction Assistée Electrique**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
|  | **TP – 2h** | | **TP – 4h** | |
| **Objectifs** |  |  |  |  |
| **Expérimentation** |  |  |  |  |
| **Modélisation** |  |  |  |  |

**Bras Beta**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
|  | **TP – 2h** | | **TP – 4h** | |
| **Objectifs** |  |  |  |  |
| **Expérimentation** |  |  |  |  |
| **Modélisation** |  |  |  |  |

**Robot Delta 2D**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
|  | **TP – 2h** | | **TP – 4h** | |
| **Objectifs** |  |  |  |  |
| **Expérimentation** |  |  |  |  |
| **Modélisation** |  |  |  |  |

**XX**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
|  | **TP – 2h** | | **TP – 4h** | |
| **Objectifs** |  |  |  |  |
| **Expérimentation** |  |  |  |  |
| **Modélisation** |  |  |  |  |

**BGR-300**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
|  | **TP – 2h** | | **TP – 4h** | |
| **Objectifs** | * Identifier Frottement boule |  |  |  |
| **Expérimentation** |  |  |  |  |
| **Modélisation** |  |  |  |  |

**Pilote Automatique de Voilier**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
|  | **TP – 2h** | | **TP – 4h** | |
| **Objectifs** | * Bilan de puissance |  |  |  |
| **Expérimentation** |  |  |  |  |
| **Modélisation** |  |  |  |  |