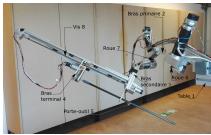


TD 01



Chirurgie mini-invasive robotisée avec stabilisation des mouvements physiologiques

Concours Centrale Supelec PSI 2019

1 Analyse des propriétés des signaux physiologiques

Objectif Analyser les propriétés des signaux physiologiques et en déduire des éléments du cahier des charges de la loi de commande pour assurer le déplacement du robot avec le niveau de précision requis.

1.1 Analyse des propriétés des signaux des mouvements physiologiques

Objectif Proposer un algorithme permettant de mettre en évidence les propriétés des mouvements respiratoires.

Question 1 En première approximation, on peut dire que ce signal est périodique, de période 4.8 s. La valeur maximale est de 5 mm et la valeur minimale est de -2.5 s. Si on avait à la modéliser par un signal sinusoïdal on aurait $e(t) = 3,75 \sin \frac{2\pi}{4,8} t + 1,25$.

$$\begin{aligned}\text{Question 2} \quad & \text{D'après la définition, } \hat{S}(f_n) = \frac{1}{N_f} \sum_{k=0}^{N_f-1} s[kT_e] e^{-i2\pi f_n T_e k} \\ & = \frac{1}{N_f} \left(s[0T_e] e^{-i2\pi f_n T_e 0} + s[T_e] e^{-i2\pi f_n T_e} + \dots + s[(N_f-1)T_e] e^{-i2\pi f_n T_e(N_f-1)} \right) \\ & = \frac{1}{N_f} \left(s[0] + s[T_e] e^{-i2\pi f_n T_e} + \dots + s[(N_f-1)T_e] e^{-i2\pi f_n T_e(N_f-1)} \right).\end{aligned}$$

$$\text{On a donc } l_k(f_n) = \frac{1}{N_f} e^{-i2\pi f_n T_e k}.$$

$$\text{Question 3} \quad \text{On a } L_n = (l_0 f_n \quad l_1 f_n \quad l_2 f_n \quad \dots \quad l_{N-1} f_n). \text{ Par ailleurs, } S_p = \begin{pmatrix} \hat{S}(0) \\ \hat{S}(f_1) \\ \hat{S}(f_2) \\ \vdots \\ \hat{S}(f_{N-1}) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} L_0 V_s \\ L_1 V_s \\ L_2 V_s \\ \vdots \\ L_{N-1} V_s \end{pmatrix}.$$

$$\text{On a donc } L_k V_s = (l_0 f_k \quad l_1 f_k \quad l_2 f_k \quad \dots \quad l_{N-1} f_k) \begin{pmatrix} s[0] \\ s[T_e] \\ s[2T_e] \\ \vdots \\ s[(N-1)T_e] \end{pmatrix} = \sum_{i=0}^{N-1} l_i f_k s[iT_e].$$

Question 4

Question 5

Question 6

1.2 Cahiers des charges partiel de la chaîne d'asservissement en position du robot esclave

Objectif Déterminer une valeur numérique pour la bande passante de l'asservissement en position du robot esclave et vérifier le cahier des charges associé.

Question 7 D'une part, $H(p) = \frac{\varepsilon(p)}{Z^*(p)}$ et d'autre part, $F(p) = \frac{Z(p)}{Z^*(p)}$. Enfin, $\varepsilon(p) = Z^*(p) - Z(p)$. On a donc $\varepsilon(p) = \frac{\varepsilon(p)}{H(p)} - F(p)Z^*(p) = \frac{\varepsilon(p)}{H(p)} - F(p)\frac{\varepsilon(p)}{H(p)}$. On a donc $\varepsilon(p) = \frac{\varepsilon(p)}{H(p)} - F(p)\frac{\varepsilon(p)}{H(p)} \Leftrightarrow H(p) = 1 - F(p) = \frac{p^2 + 2\xi\omega_0 p}{p^2 + 2\xi\omega_0 p + \omega_0^2}$.

Question 8

Question 9

2 Analyse géométrique et élaboration du modèle dynamique du robot esclave

Objectif Vérifier la capacité du robot esclave à respecter le cahier des charges et déterminer le modèle dynamique d'un des axes du robot esclave utilisé pour dimensionner sa commande.

2.1 Vérification de la capacité du robot esclave

Objectif Vérifier la capacité du robot esclave à respecter l'exigence de précision 1.3.3 et dimensionner les capteurs installés sur le robot en conséquence.

Question 10

Question 11 On a $\lambda(t) = \lambda_0 + \frac{p}{2\pi} \theta_{83}$. En conséquences, $\overrightarrow{BD} = \overrightarrow{BC} + \overrightarrow{CD} = l_3 \overrightarrow{y_3} + \lambda(t) \overrightarrow{z_3} + l_4 \overrightarrow{z_4} = l_3 \overrightarrow{y_3} + \left(\lambda_0 + \frac{p}{2\pi} \theta_{83} \right) \overrightarrow{z_3} + l_4 \overrightarrow{z_3}$.

Question 12 En projetant \overrightarrow{BD} dans la base $(\overrightarrow{x'_2}, \overrightarrow{y'_2}, \overrightarrow{z'_2})$, on a $\overrightarrow{BD} = l_3 \overrightarrow{y_3} + \left(\lambda_0 + \frac{p}{2\pi} \theta_{83} \right) \overrightarrow{z_3} + l_4 \overrightarrow{z_3} = l_3 \left(\cos \theta_{32} \overrightarrow{x'_2} + \sin \theta_{32} \overrightarrow{y'_2} \right) + \left(\lambda_0 + \frac{p}{2\pi} \theta_{83} + l_4 \right) \overrightarrow{z'_2}$.

Avec l'hypothèse que θ_{32} reste petit, on a $\overrightarrow{BD} = l_3 \left(\overrightarrow{x'_2} + \theta_{32} \overrightarrow{y'_2} \right) + \left(\lambda_0 + \frac{p}{2\pi} \theta_{83} + l_4 \right) \overrightarrow{z'_2}$.

Ainsi, $(x_D, y_D, z_D) = \left(l_3, l_3 \theta_{32}, \lambda_0 + \frac{p}{2\pi} \theta_{83} + l_4 \right)$.

Question 13

2.2 Détermination et vérification du modèle dynamique du robot esclave

Objectif Déterminer le modèle dynamique du robot esclave en vue de l'élaboration de sa commande.

Question 14

Question 15