

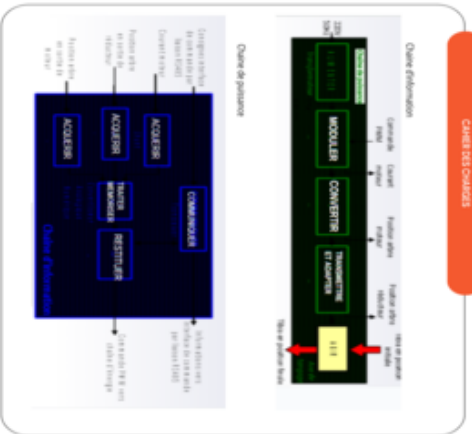
# Synthèse TP NAO

la qualité de l'image est vraiment trop faible pour réellement lire le document ...

Chapitre 001 Couverts

Matériau	Caractéristiques	Quantité
1.1	1.1.1	1.1.2
1.2	1.2.1	1.2.2
1.3	1.3.1	1.3.2

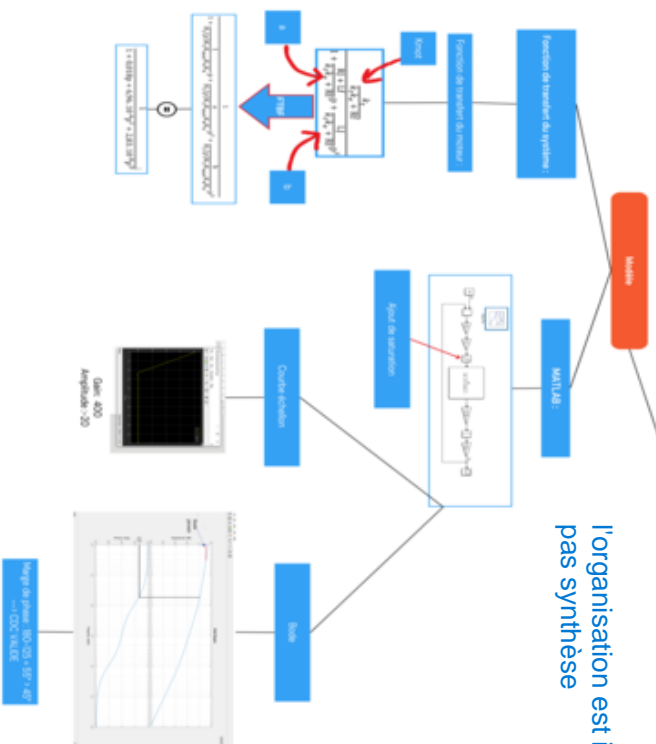
Chapitre 001 Couverts



pas très utile

Systeme NAO

l'organisation est intéressante mais mettre un objectif ... pas synthèse



il faut mettre des courbes comparables  
explisim pur réellement tirer des  
conclusions

Tableau de comparaison

Modèle	Réel
Gain	Gain
Phase	Phase
Marge de phase	Marge de phase
Marge de gain	Marge de gain

	Modèle	Réel
Déplacement	5%	5%
Ecart relatif	0'	0'

Chapitre des réglages non respectés

CONCLUSION

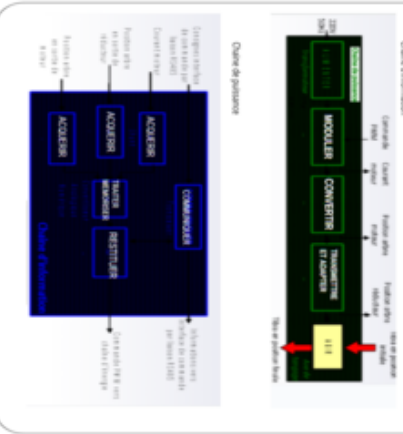
Après plusieurs essais on a identifié que le gain idéal était de 400 et que l'ordre le plus représentatif était de 20 ou -20. Nous remarquons, après l'étude réelle, que la chemise Nao ne respectait pas la rubrique disposition du cahier des charges, alors qu'avec le modèle math, elle le respectait. On en déduit donc que le modèle ne représente pas exactement la réalité car par exemple, les bobines ne sont pas forcément portées dans le réel ce qui crée des actions secondaires supplémentaires à considérer pour le modèle.

# Synthèse TP NAO

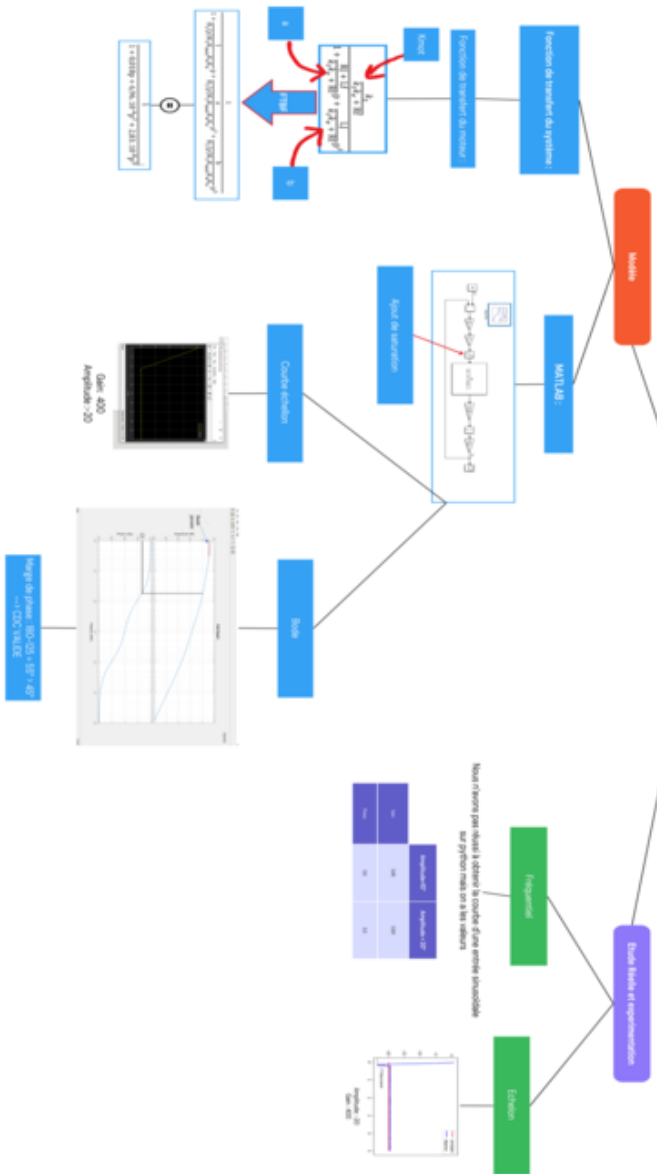
## Chapitre 1: Choix des Capteurs

Capteur	Librairie	Adresse
1.1 - Capteur de position	1.1 - Capteur de position	0x00
1.2 - Capteur de vitesse	1.2 - Capteur de vitesse	0x01
1.3 - Capteur de température	1.3 - Capteur de température	0x02
1.4 - Capteur de pression	1.4 - Capteur de pression	0x03
1.5 - Capteur de luminosité	1.5 - Capteur de luminosité	0x04

## Chapitre 2: Choix des Capteurs



## Systeme NAO



	Modèle	Réel
Déplacement	5%	15%
Ecart relatif	0'	0'

Choix des temps caractéristiques

## CONCLUSION

Après plusieurs essais on a déterminé que le gain idéal est de 400 et que l'ordre du système est de 20 ou 20. Nous remarquons, après l'étude réelle, que la chaîne NAO ne respecte pas la méthode de placement du cahier des charges, alors qu'avec le modèle mathématique, elle le respecte. On en déduit donc que le modèle ne représente pas exactement la réalité car par exemple, les bobines ne sont pas forcément parfaites dans le réel ce qui crée des actions mécaniques supplémentaires à considérer pour le modèle.

