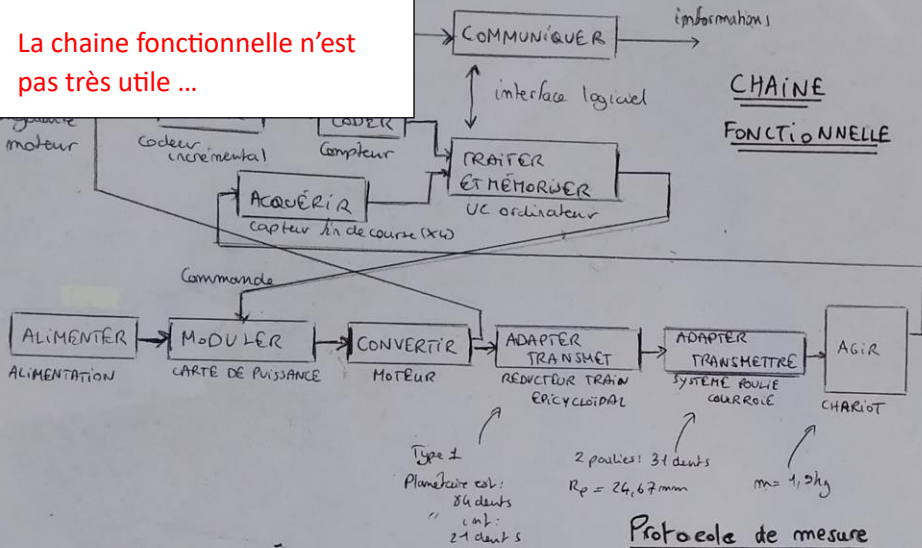


CONTROL'X

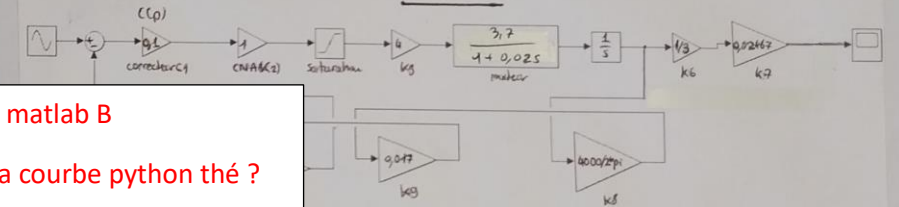
Je trouve votre présentation intéressante mais mettre un objectif au centre, pas un titre.
La chaine fonctionnelle n'est pas très utile ...



Cahier des charges

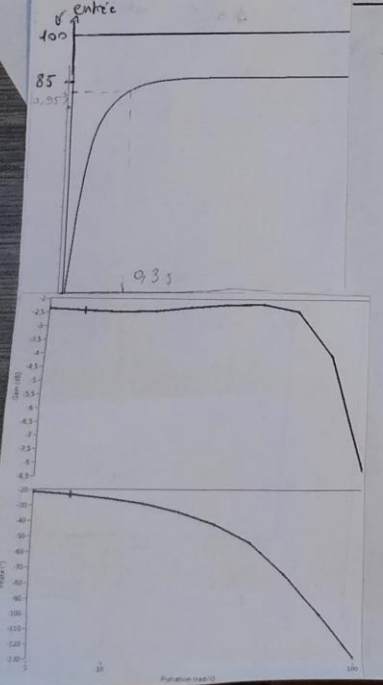
Fonctions	Critères	Niveaux
Le système doit permettre de positionner des composants électroniques dans une chaîne de production en "pick and place"	C1 Cadence de pose	3000 composants/heure
	C2 Stabilité	$M_p > 40^\circ$ $D_L < 25\%$
	C3 Rapidité	$T_{5\%} < 500 \text{ ms}$
	C4 Précision	$E_s < 0,5 \text{ mm}$

Simulation en boucle fermée MATLAB



Modèle matlab B
Ou est la courbe python thé ?
Il faut mettre plus en relation la simu et l'exp ...

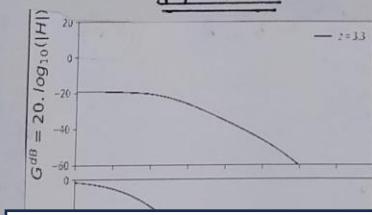
EXPERIMENTATION



Protocole de mesure

- série de mesure avec diffusion consignes
- mesure des différents écarts de performance + moyenne

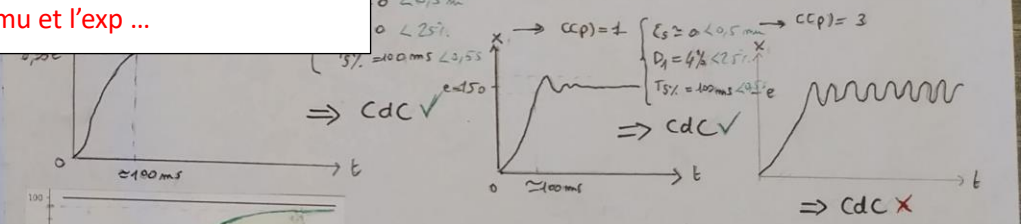
MODÉLISATION PYTHON



On sait pas trop quoi penser de l'analyse freq ... lien avec l'exp ??

$G < 0 \forall \omega$
 $M_p > 180^\circ$
 $\Rightarrow \text{cdc} \checkmark$

Variation de c_{cp} (Ccp) \rightarrow plus d'instabilité



CONCLUSION

- SIMULATION BF > SIMULATION BO ET EXPERIMENTATION

Ce n'est pas un modèle acausal ...
Il y a qd même de la saturation ... bof

- Modèle multiphysique trop "parfait"
- Ne rends pas compte de possible perturbations sur le système