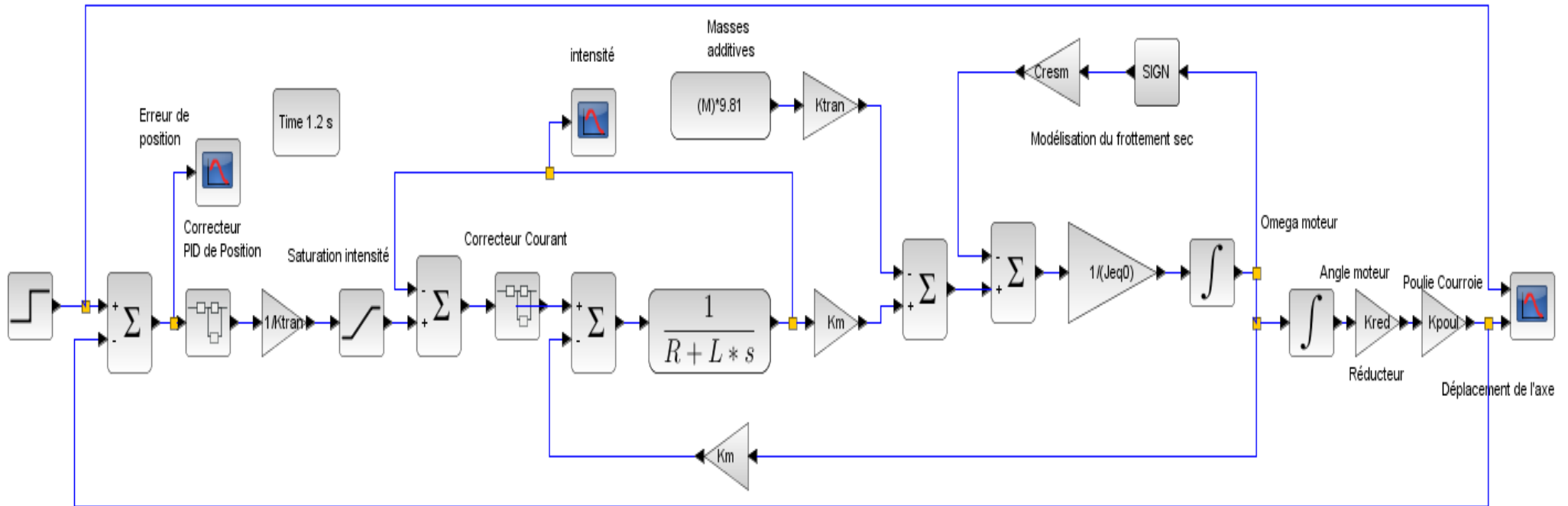


DR1 Modèle de connaissance

Pour vérifier les valeurs numériques des paramètres (R, L...) du modèle et du correcteur de position, y accéder par « simulation > modifier le contexte ».



R : Résistance Moteur / L: Inductance Moteur / Km : constante moteur

Kred = rapport de réduction / Kpoul= course par tour (poulie courroie) / Ktran : rapport de transmission en m/rad = Kred*Kpoul

JeQ0 : Inertie équivalente ramenée sur l'arbre moteur sans masse additionnelle / Cresm : couple résistant de frottement sec ramené sur l'arbre moteur

Relations établies et valeurs numériques vérifiées :

DR2 Influence des masses additionnelles

KP	Nombre de masses additionnelles	Valeur finale de la vitesse de rotation du moteur en rpm	Erreur en régime permanent sur la vitesse en rpm	Temps de réponse à 5%
3000	0			
3000	2			
3000	4			
1000	2			
5000	2			