

Control'X

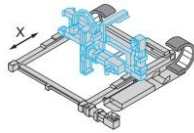
Sommaire numérique

Ctrl + clic pour suivre un lien

Dossier technique

Dossier pédagogique

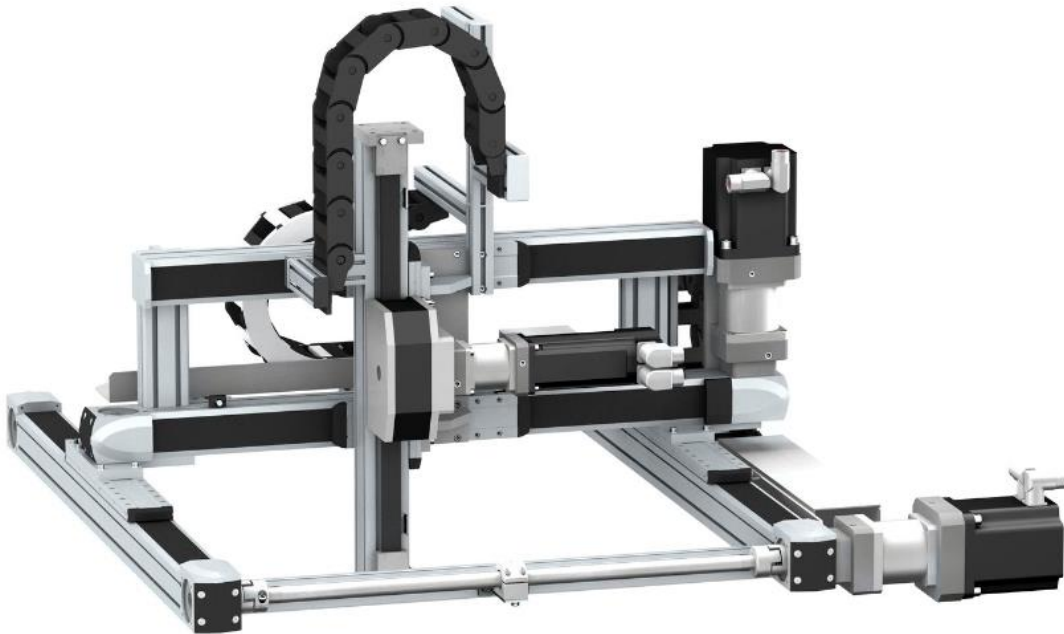
Dossier ressources







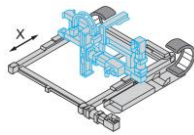
Dossier technique

Présentation du produit industriel

[Ctrl + clic pour revenir au sommaire](#)



Présentation du produit industriel Cahier des charges fonctionnel	 
Vidéos de systèmes de positionnement	
Répertoire des documents constructeur	

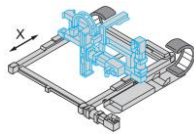


Présentation du produit didactique

[Ctrl + clic pour revenir au sommaire](#)






Notice de mise en service : installation matérielle et logicielle, premiers essais.	 
Présentation de la solution didactisée Du produit réel au produit didactique	 
Les sécurités de Control'X	 
Prise en main de Control'X : TP 0 TP corrigé à l'usage des professeurs	 
Prise en main rapide de Control'Drive (Logiciel de pilotage)	 
Notice complète de Control'Drive	 
Troubleshooting Control'Drive	 
Caractéristiques techniques	 
Vite, quelques modèles...	 
Éléments de modélisation	 
Prise en main rapide de Matlab-Simulink en contrôle-commande temps réel	 
Troubleshooting Matlab-Simulink	 
Poster A3 pour laisser à côté de Control'X	 
Répertoire des documents constructeur	













































Dossier pédagogique

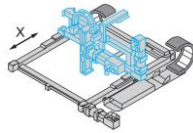
Aide à l'organisation pédagogique

[Ctrl + clic pour revenir au sommaire](#)

Tableau présentant le programme découpé en semestres Tableau des centres d'intérêt retenus Fiches génériques	 
Diagrammes SysML	

Travaux pratiques







Problématique	TP	TP + corrigé	Répertoire
TP 1 : De l'intérêt d'une commande en boucle fermée.	 	 	
TP 2 : Comment optimiser les performances de positionnement d'un système asservi ? (Partie 1)	 	 	
TP 3 : Quelles transformations de mouvements et d'efforts dans la chaîne d'énergie ?	 	 	
TP 4 : Quelle loi de consigne pour optimiser les performances de positionnement ?	 	 	
TP 5 : Valider le dimensionnement du couple {moteur + réducteur}	 	 	
TP 6 : Quel modèle pour chaque composant de la chaîne fonctionnelle ?	 	 	
TP 7 : Quel intérêt d'un pilotage de moteur par PWM ?	 	 	
TP 8 : Comment optimiser les performances de positionnement d'un système asservi ? (Partie 2)	 	 	
Tous modèles Matlab-Simulink			
Tous modèle SolidWorks Méca3D			



Dossier ressource

Ressources didactiques ou techniques

[Ctrl + clic pour revenir au sommaire](#)

Pilotage sous LabVIEW : exemple de commande	
Pilotage sous Simulink : exemples divers	
Vidéos de système de pick and place	
Articles intéressants liés au contrôle-commande	
Documentation LabVIEW	
Documentation de la toolbox "Simulink Desktop Real Time" de Matlab-Simulink pour piloter Control'X en temps réel.	
Documentation du constructeur Maxon (cours interne)	