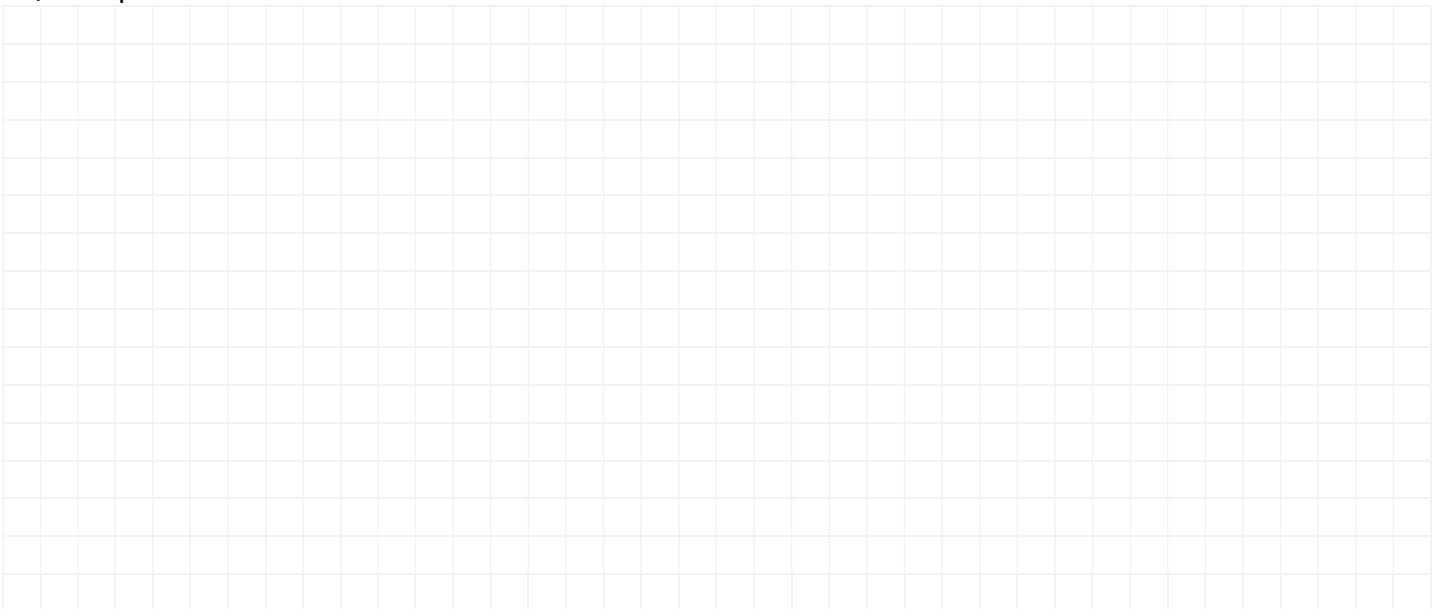


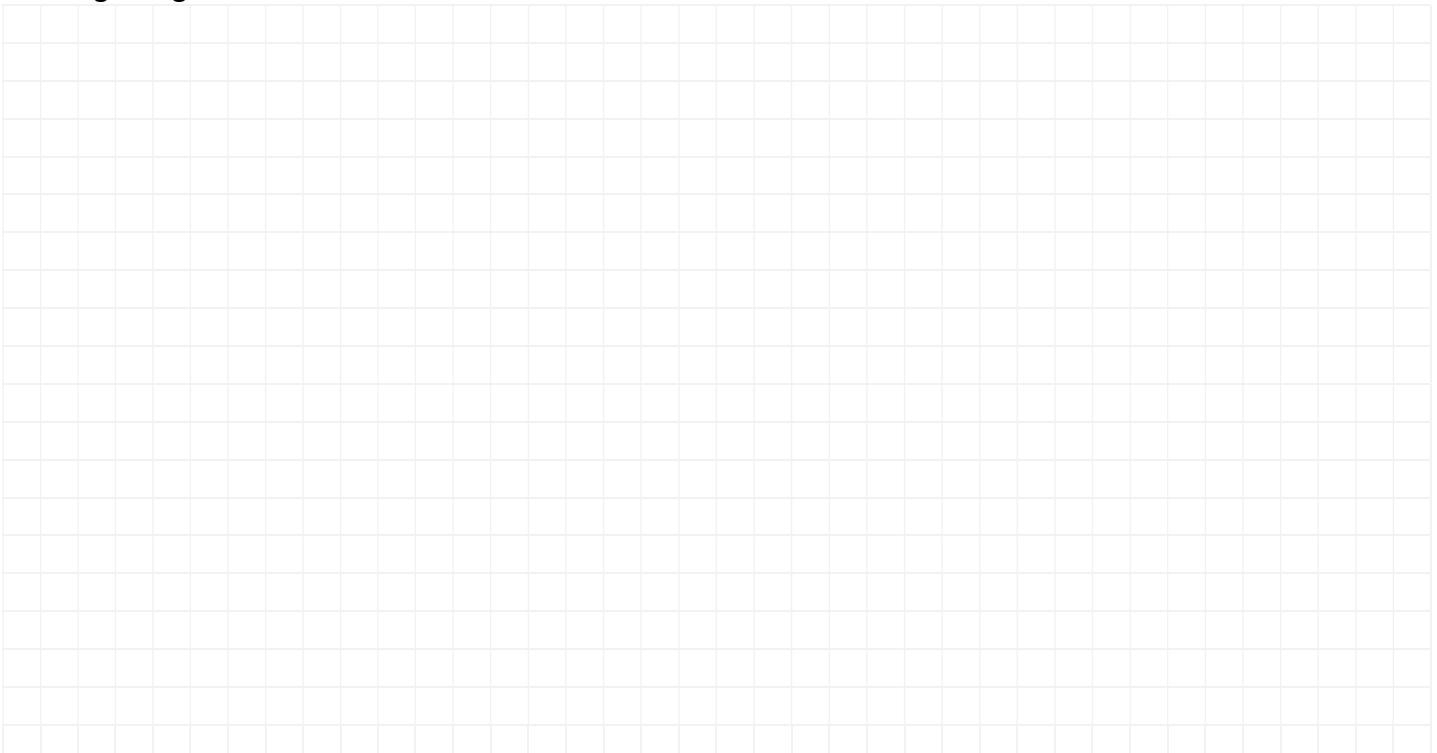
DOCUMENT RÉPONSES

<u>Nom</u> :	<u>Note</u> :
<u>Prénom</u> :	
<u>Observations</u> :	

Q1. Graphe des liaisons :



Q2. Figures géométriques :



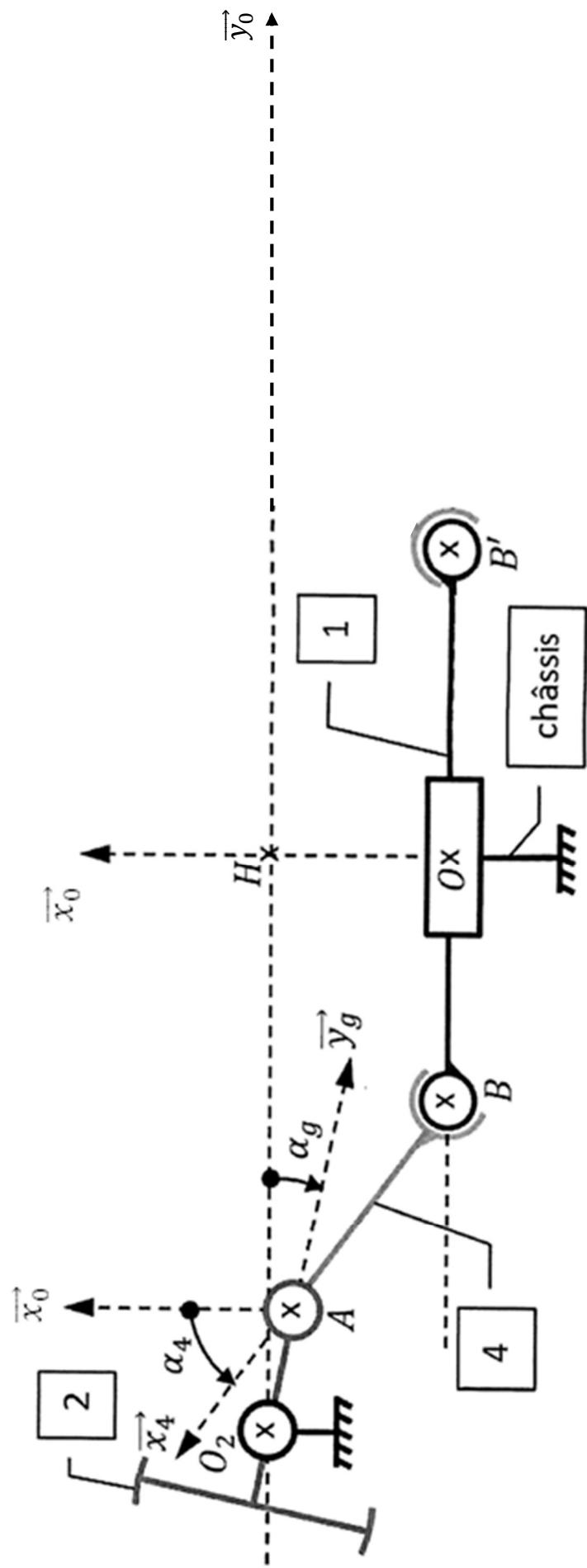
Q3. Q4. Q5 Détermination de la loi entrée – sortie :

$$y(t) =$$

Q6. Relation entre d et θ :

Q7. Calcul de (y_{\min}, y_{\max}) :

Q8. Schéma cinématique :



Q9. Signe des angles α_g et α_d dans le cas d'un virage à gauche :

Q10. Détermination de $\tan(\alpha_g)$, et $\tan(\alpha_d)$ en fonction de d , L et λ .

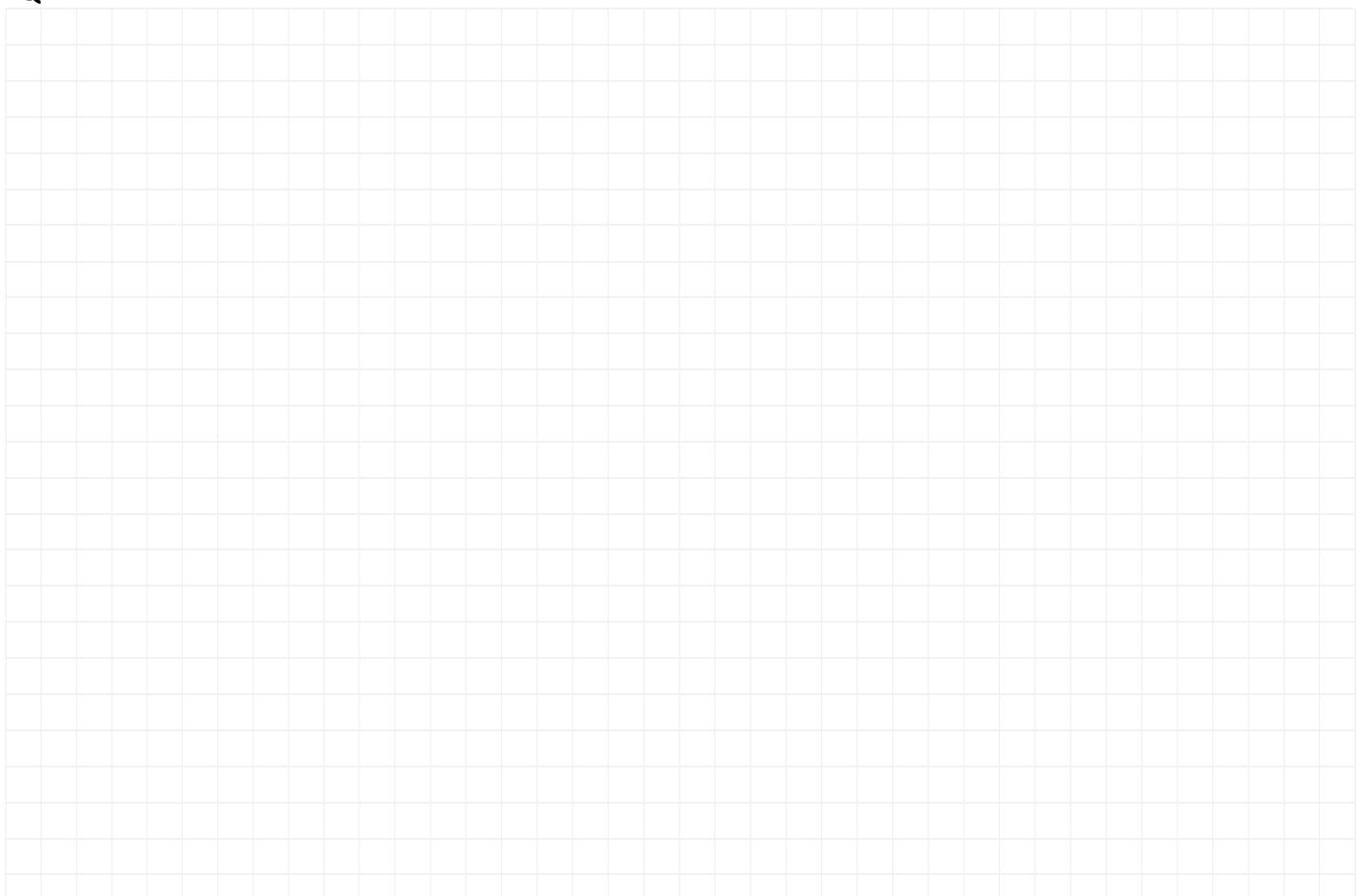
$$\tan(\alpha_g) =$$

$$\tan(\alpha_d) =$$

Q11. Détermination de α_g et α_d pour assurer un rayon de braquage $\lambda = 7,5$ m.

$\alpha_g =$

$\alpha_d =$

Q12.

$K =$	$\xi =$	$\omega_0 =$
-------	---------	--------------

Unités :

Q13. Validation de l'exigence de précision :

Q14. Calcul de $K_{p\text{MAX}}$ du correcteur afin de satisfaire l'exigence de stabilité :

$$K_{p\text{MAX}} =$$

Q15. Calcul du temps de réponse à 5% et validation de l'exigence de rapidité :

$$Tr_{5\%} =$$

Conclusion :