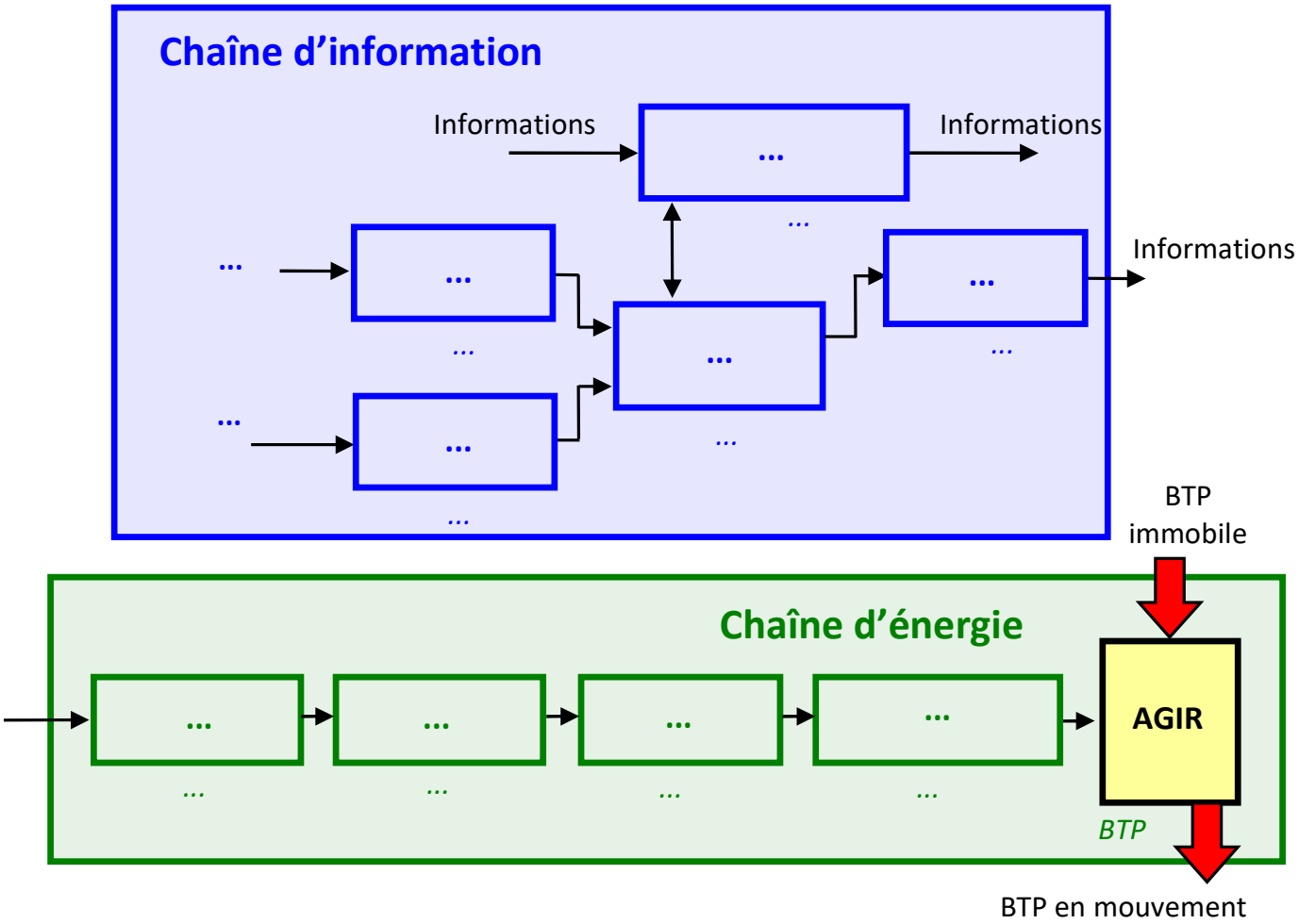
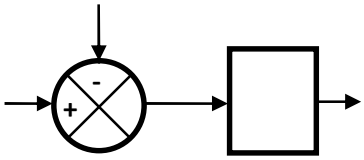
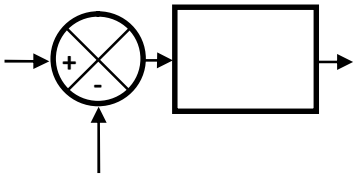
DOCUMENT RÉPONSES

Nom :	**Note** :
Prénom :	
Observations :	

Q1 et Q2.

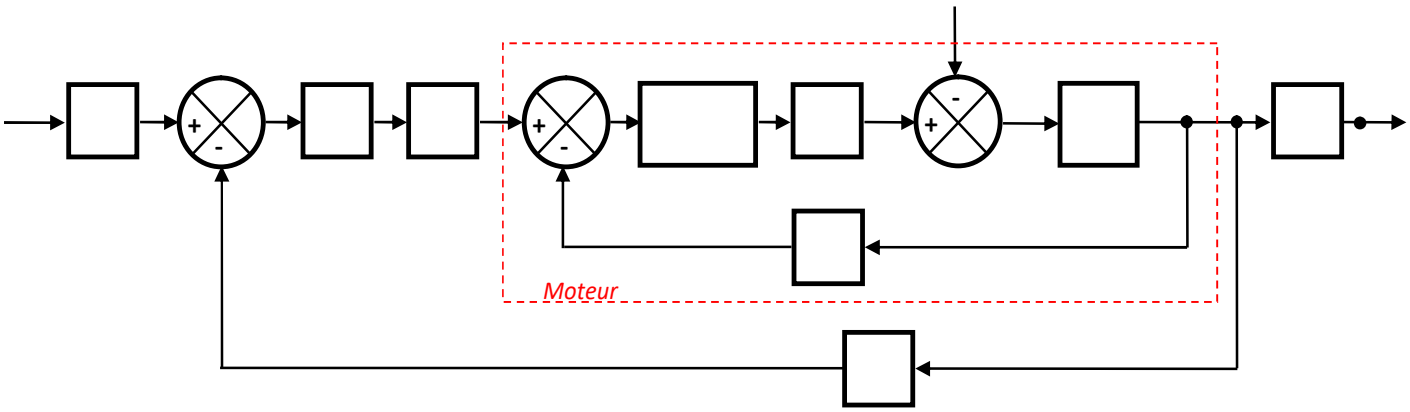


Q3 et Q4.

Loi entrée/sortie cinématique du transmetteur : $\boldsymbol{\omega_s(t) = K_{red} \cdot \omega_m(t)}$		
Force contre-électromotrice : $\boldsymbol{e_m(t) = K_e \cdot \omega_m(t)}$		
L'équation mécanique du moteur : $\boldsymbol{J_{eq} \cdot \frac{d\omega_m(t)}{dt} = C_m(t) - C_r(t)}$		
L'équation électrique de l'induit : $\boldsymbol{u_m(t) = R_m \cdot i_m(t) + L_m \cdot \frac{di_m(t)}{dt} + e_m(t)}$		
Couple moteur dans la bobine : $\boldsymbol{C_m(t) = K_t \cdot i_m(t)}$		
Capteur de vitesse : $\boldsymbol{u_{mes}(t) = K_{capt} \cdot \omega_m(t)}$		
IHM : $\boldsymbol{u_c(t) = K_a \cdot \omega_c(t)}$		
Calculateur : $\boldsymbol{\varepsilon(t) = u_c(t) - u_{mes}(t)}$ $\boldsymbol{u(t) = K_c \cdot \varepsilon(t)}$		
Variateur : $\boldsymbol{u_m(t) = K_V \cdot u(t)}$		

Q5.

Q6.



Q7. Expression de K_a :

Q8. Schéma bloc du <u>moteur seul</u> :

Q9. & Q10. Expression de $\mathbf{H_{m1}(p)}$:

K_1 =	ξ_1 =	ω_1 =
Unités :		

Q11 & Q12. Expression de $\mathbf{H_{m2}(p)}$:

K_2 =	τ_2 =
Unités :	

Q13 & Q14. Expression de $\mathbf{H_{m3}(p)}$:

K_3 =	**τ_3 =**
Unités **:**	

Q15. Expression de $\mathbf{\Omega_m(p)}$:

Q16. Effet du couple résistant $C_r(p)$:

Q17 & Q18. Expression de $\mathbf{H_g(p)}$:

K_3 = **τ_3 =**

Unités **:**

Q19. Exigence Id 1.1.1 :

Q20. Amélioration de la précision :

Q21. Réponse indicielle :

