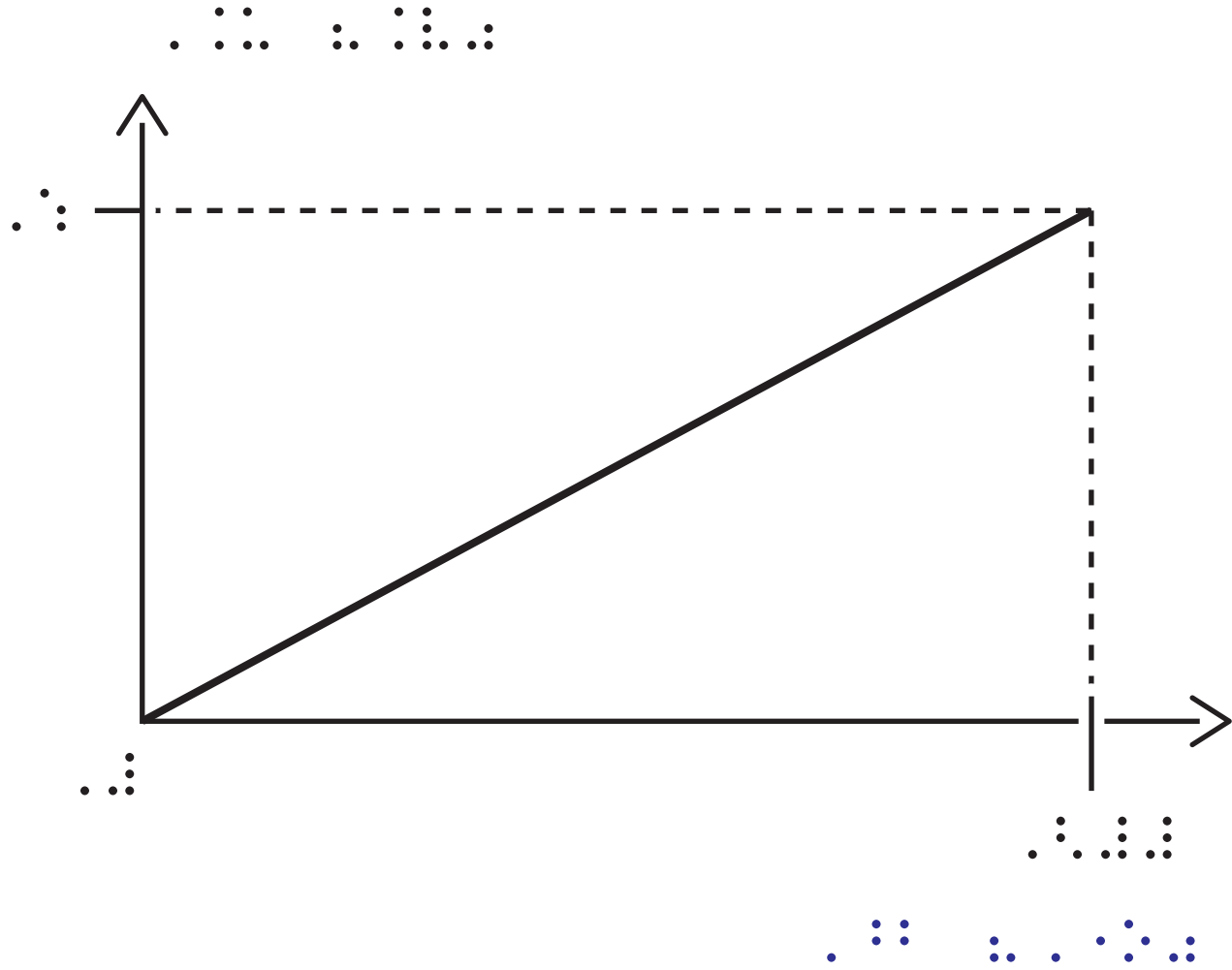
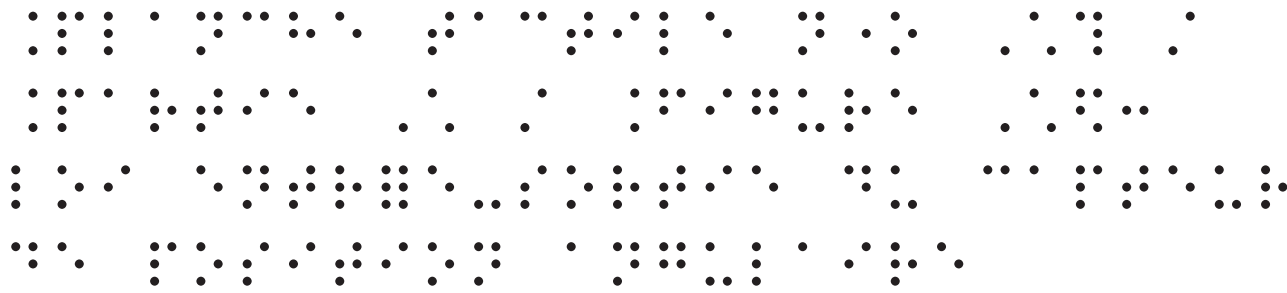


Figure 13 : mouvement de flexion/extension

Figure 13 : mouvement de flexion/extension

Figure 13 : mouvement de flexion/extension





Question 1.10 : Modèle multi-physique avec compensation (1/3)

1. Le schéma ci-dessous représente un modèle multi-physique avec compensation. Le signal de sortie y est comparé à la consigne r dans un comparateur. L'erreur e est traitée par un contrôleur C pour générer le signal de commande u . Ce signal u est ensuite traité par le processus P pour produire la sortie y . Le processus P est représenté par une fonction de transfert $P(s)$. Le contrôleur C est représenté par une fonction de transfert $C(s)$. Le schéma est un schéma de boucle fermée avec compensation.

