

NOM/Prénom de l'étudiant :

TP : DYNAMIQUE DU ROBOT ERICC – LOI DE MOUVEMENT

Schéma Bloc (le premier bloc est représenté)

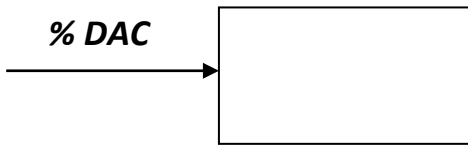
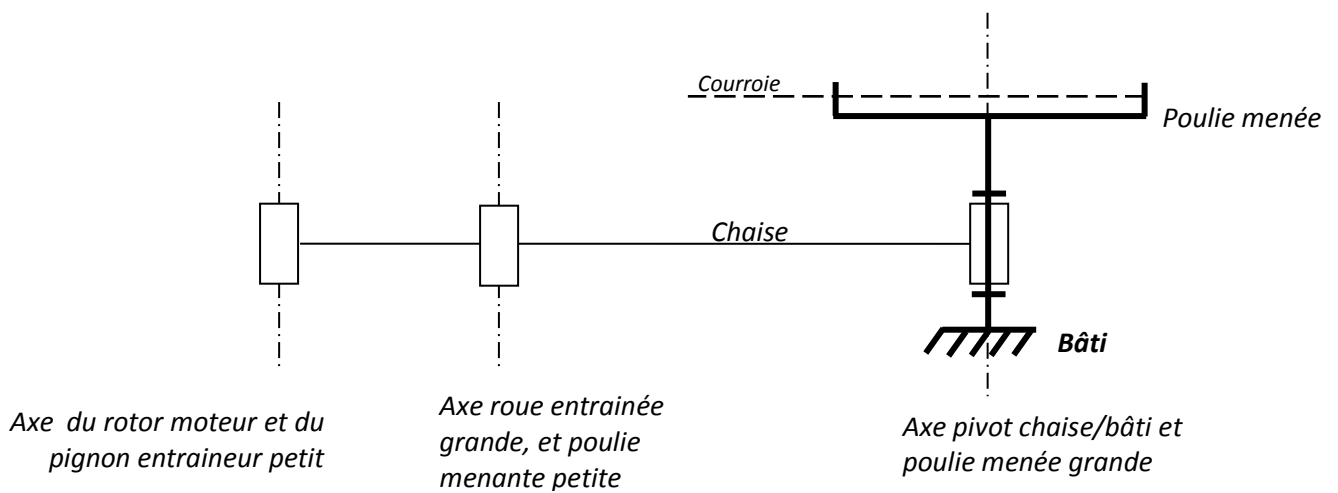


Schéma cinématique {chaise – rotor – réducteur à engrenage – poulie/courroie}



Mesures pour DAC40% et calculs

% DAC	I (A)	ω_{chaise} ($^{\circ}/s$)	ω_{chaise} (rad/s)	ω_{mot} (rad/s)	$\left(\frac{d\omega_{chaise}}{dt}\right)_{t=0}$ (rad/s ²)	$\left(\frac{d\omega_{mot}}{dt}\right)_{t=0}$
40%						

Tracé du nuage de point (ω_{mot} , C_{mot}) et droite de régression**Valeurs de f_v et C_f** **Détermination de l'inertie équivalente de l'ensemble mobile rapportée au rotor moteur****Inertie équivalente de l'ensemble mobile rapportée à l'axe de lacet****Détermination de C_f au dynamomètre****Détermination de f_v au dynamomètre**