

Version compatible avec tous les modèles Maxpid



Multiplication des postes (CD-Rom en licence établissement) et travail des élèves en autonomie

Ressources multimédia :

- Contextualisation du système par vidéos et illustrations du Robot de tri PLANECO
- Accès interactif aux constituants et à leur documentation

Travaux pratiques de découverte :

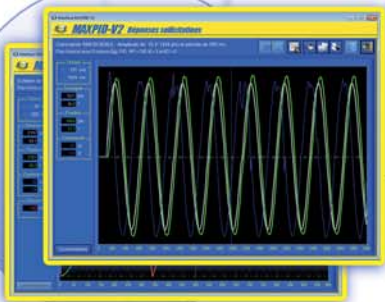
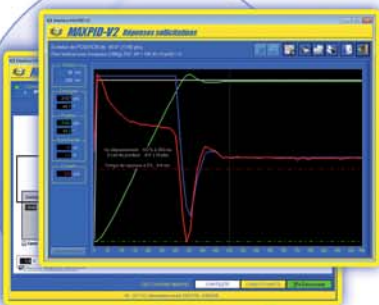
- Découverte d'une chaîne fonctionnelle asservie
- Stabilité, précision, rapidité d'un système asservi
- Amélioration des caractéristiques de la chaîne fonctionnelle

Interfaces de pilotage et de mesures ergonomiques :

- Etalonnage du capteur de position
- Envoi d'une consigne de position (trapèze ou échelon)
- Schéma organique animé en temps réel
- Réglage des paramètres d'asservissement (PID)
- Réponse du système aux sollicitations classiques (tracé des courbes de réponse, sauvegarde et impression)
- Identification d'une réponse avec validation de la position finale et choix du modèle mathématique
- Envoi d'une consigne sinusoïdale (étude fréquentielle)
- Schéma cinématique 3D animé en temps réel
- Mesure du couple statique du moteur

Documents ressources :

- dossier plan Maxpid
- présentation de la carte d'asservissement
- documentation du moteur et du capteur de position



Retrouvez les dossiers techniques et pédagogiques à télécharger sur notre site www.didastel.fr



Sur demande à info@didastel.fr :

Recevez une offre préférentielle de cette version si vous êtes détenteur d'une licence 6.0 ou plus