

ANNEXE 2 : COMPORTEMENT EN GENERATION DE TRAJECTOIRE LINEAIRE

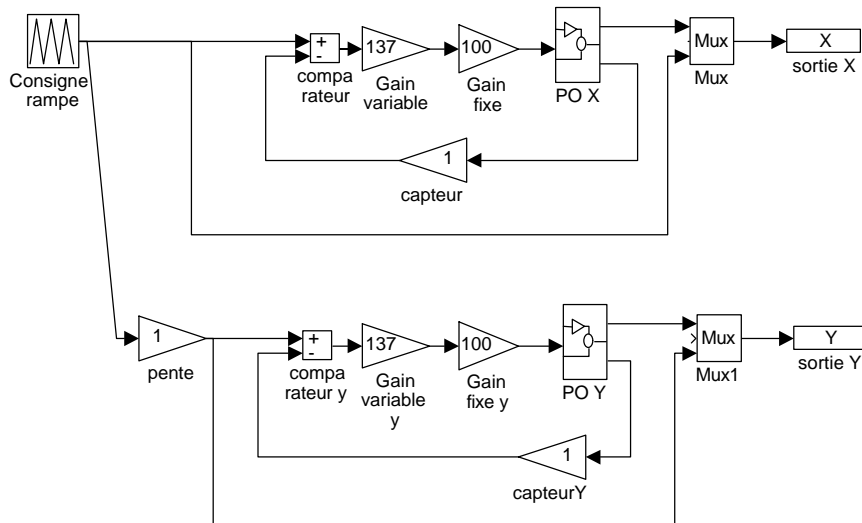


Fig. 17 : Modèle retenu pour la simulation informatique de trajectoire linéaire en contournage

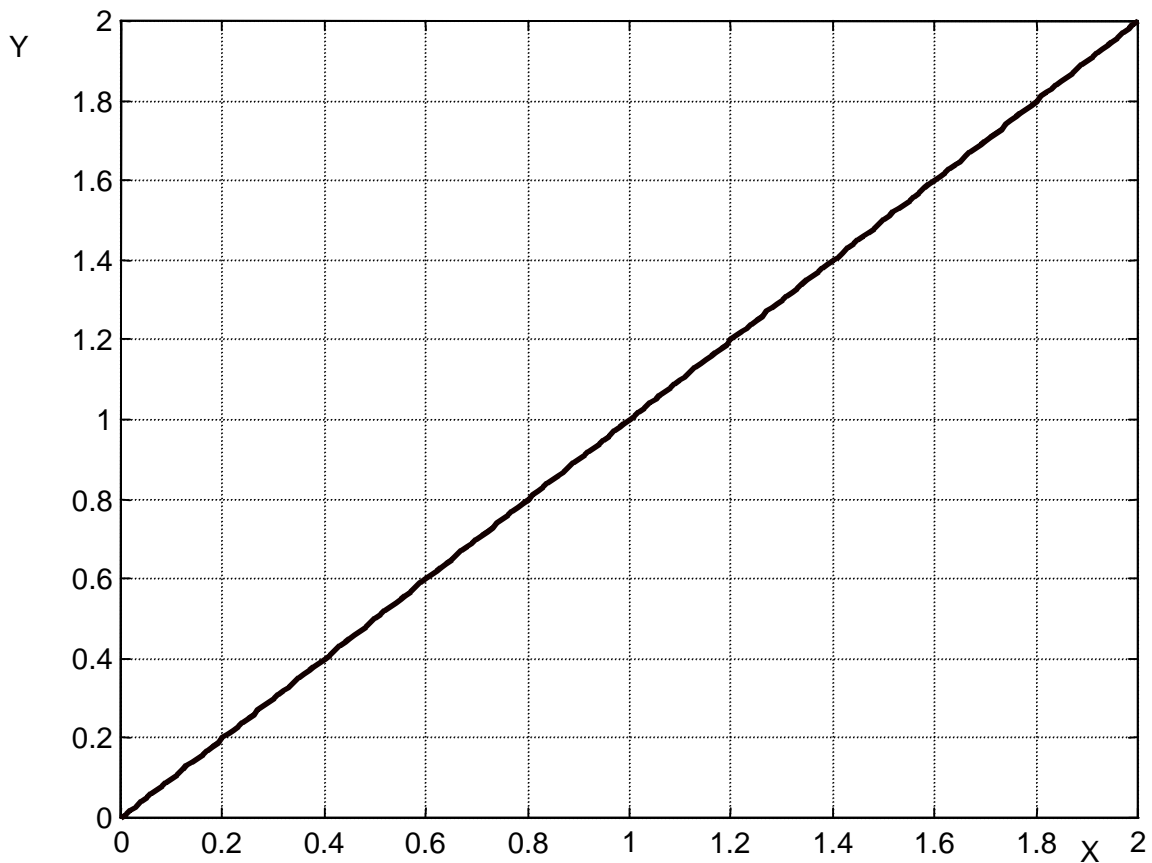


Fig. 18 : Réponse du schéma ci-dessus pour $GVX = GY = 137$
et des PO modélisées identiques pour X et Y
La consigne et la réponse sont confondues

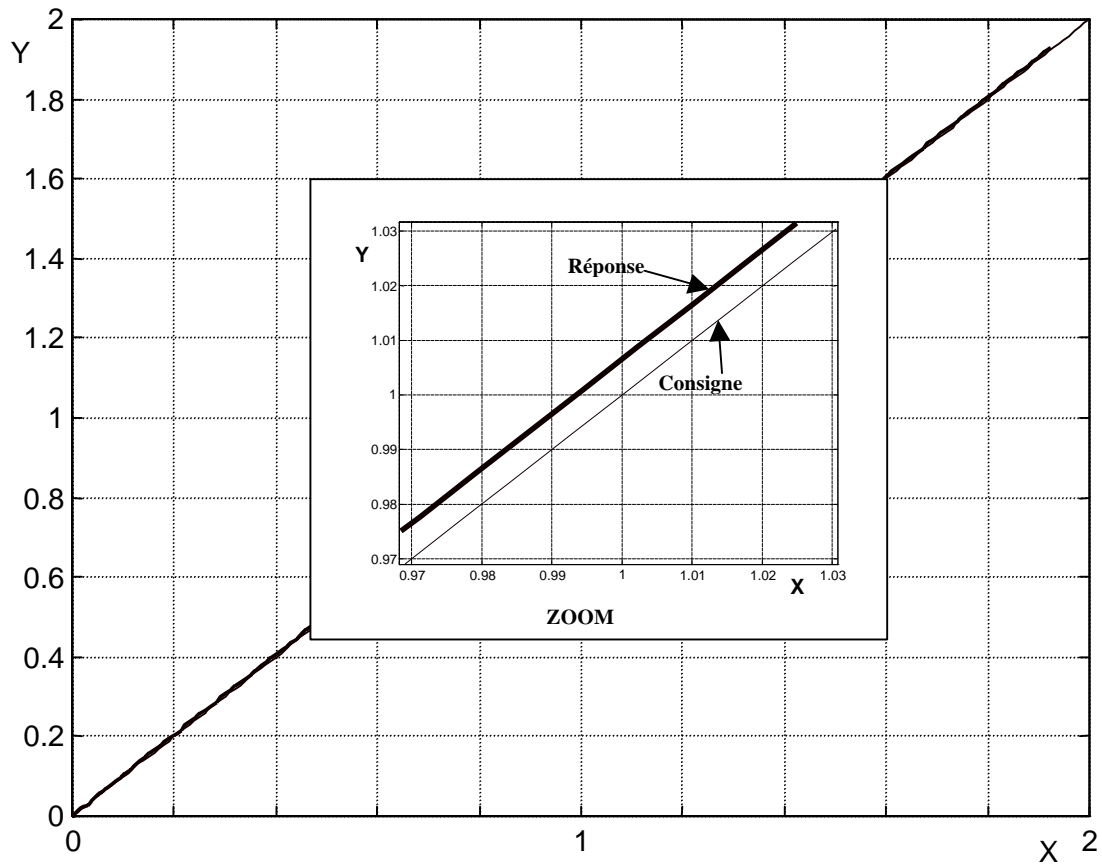


Fig. 19 : Réponse du schéma ci-dessus pour $GVX = GVY$ et des PO modélisées identiques pour X et Y

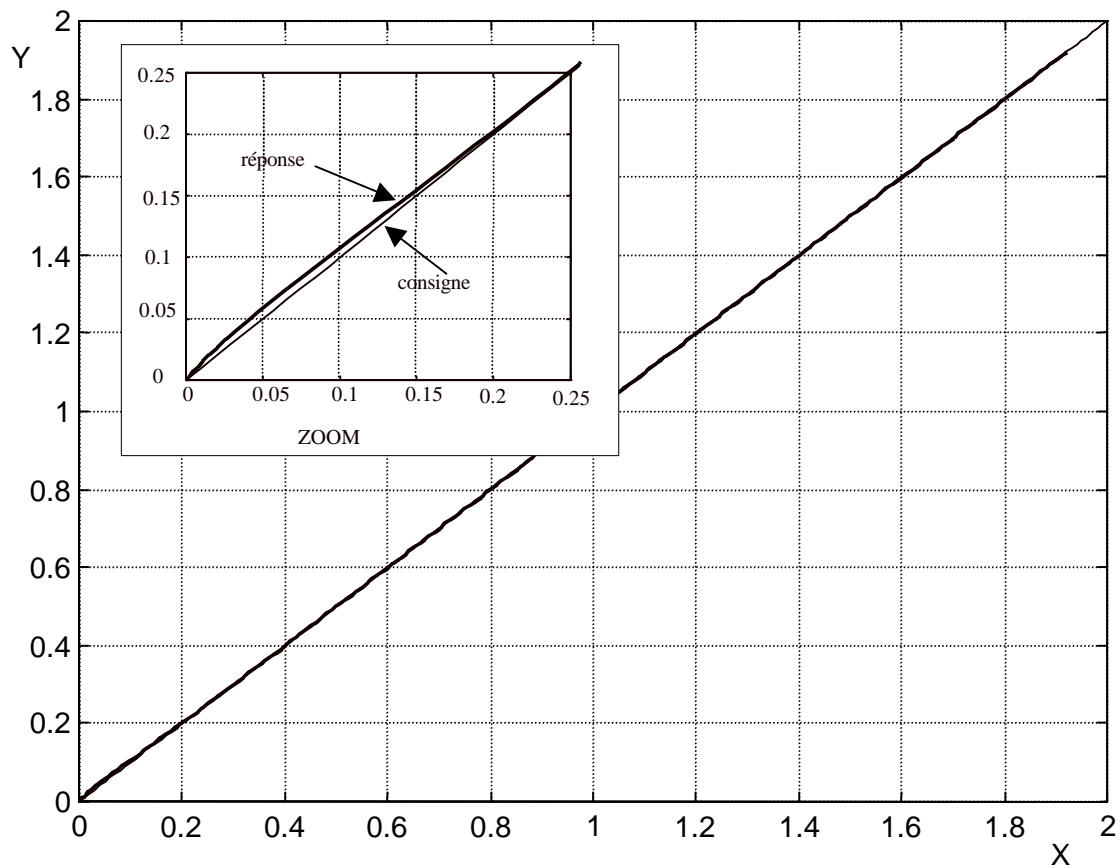


Fig.20 : Réponse du schéma ci-dessus pour $GVX = GVY$ et des PO modélisées différentes