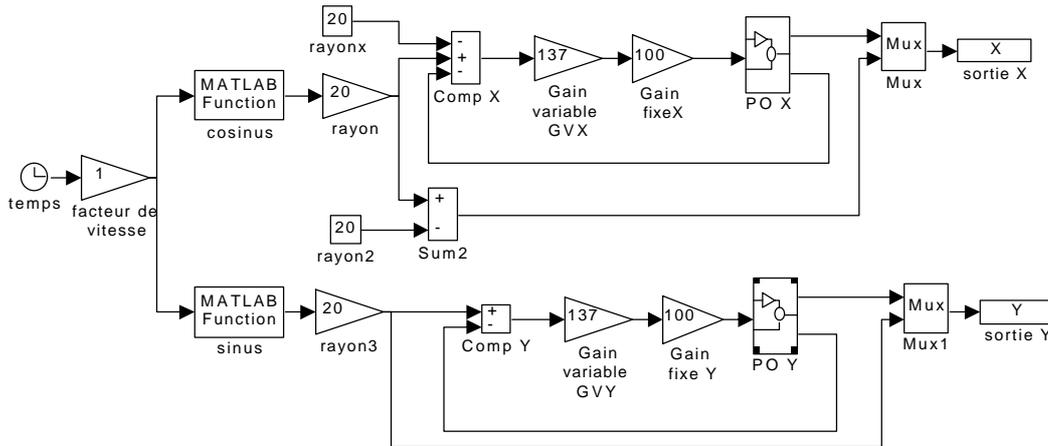


ANNEXE 3 : COMPORTEMENT EN GENERATION DE TRAJECTOIRE CIRCULAIRE



Les blocs MUX sont des multiplexeurs, ils permettent dans notre cas de recueillir tous les signaux entrants et de les regrouper sous un seul signal en sortie

Fig. 21 : Modèle retenu pour la simulation informatique de trajectoire circulaire en contournage

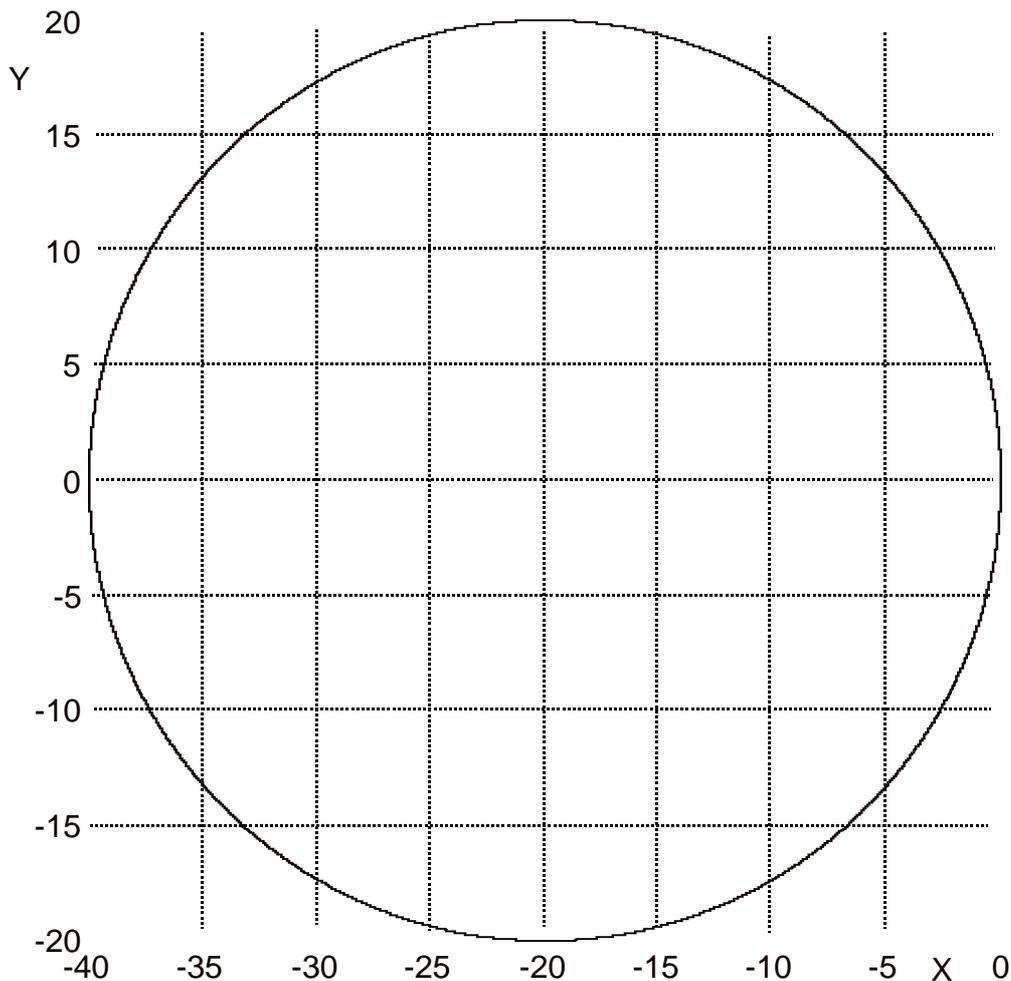


Fig. 22 : Réponse du schéma ci-dessus pour $GVX = GUY = 137$
et des PO modélisées identiques pour X et Y
La consigne et la réponse sont confondues

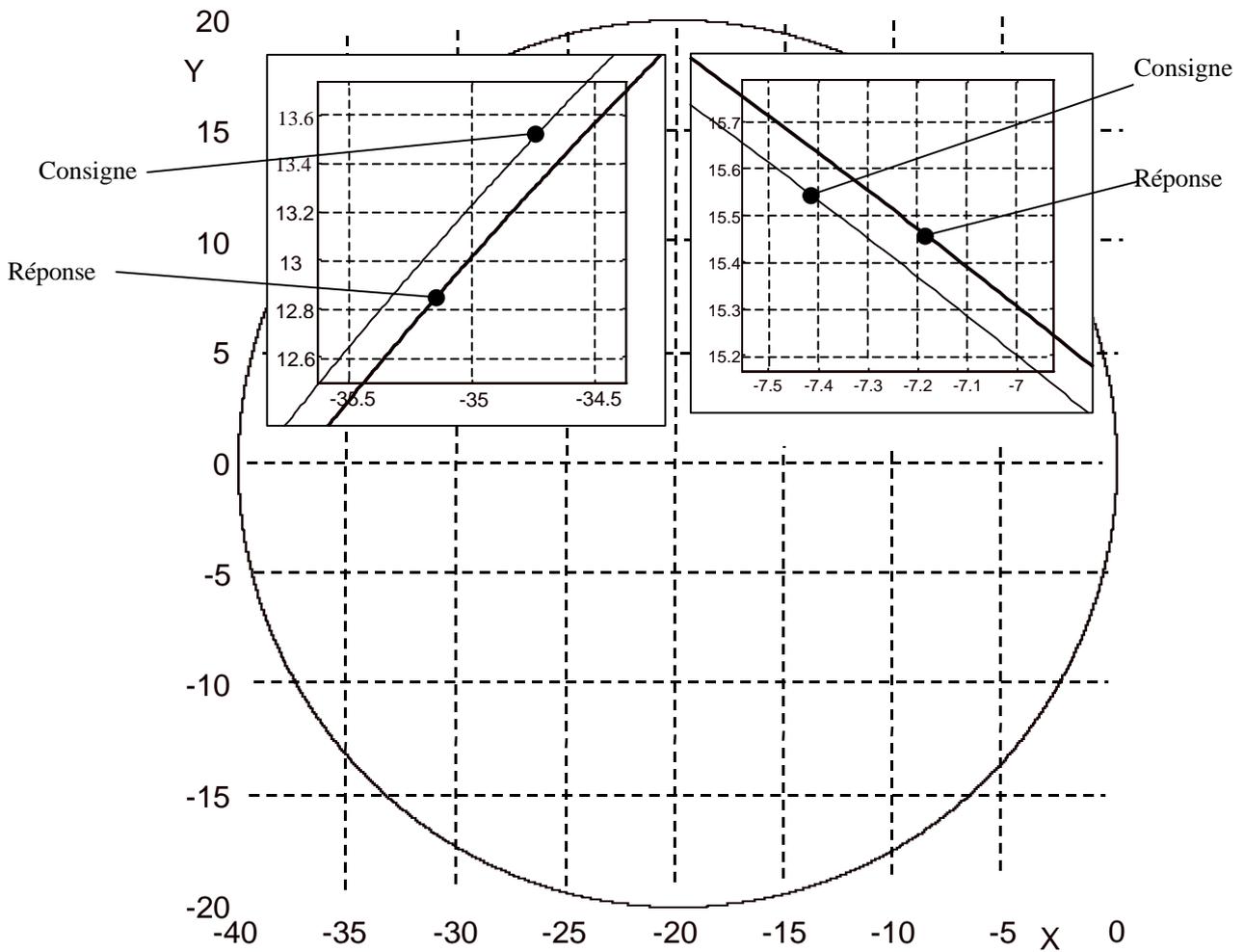


Fig. 23 : Réponse du schéma ci-dessus pour GVX GVY et des PO modélisées identiques pour X et Y

La consigne est un cercle de rayon $R = 20$
 La réponse est symétrique de centre $(X = -20, Y = 0)$

La fréquence de description de la trajectoire circulaire est $\omega = 1 \text{ rd/s}$,
 la durée de simulation de la trajectoire $T = 2 \cdot \Pi / \omega$

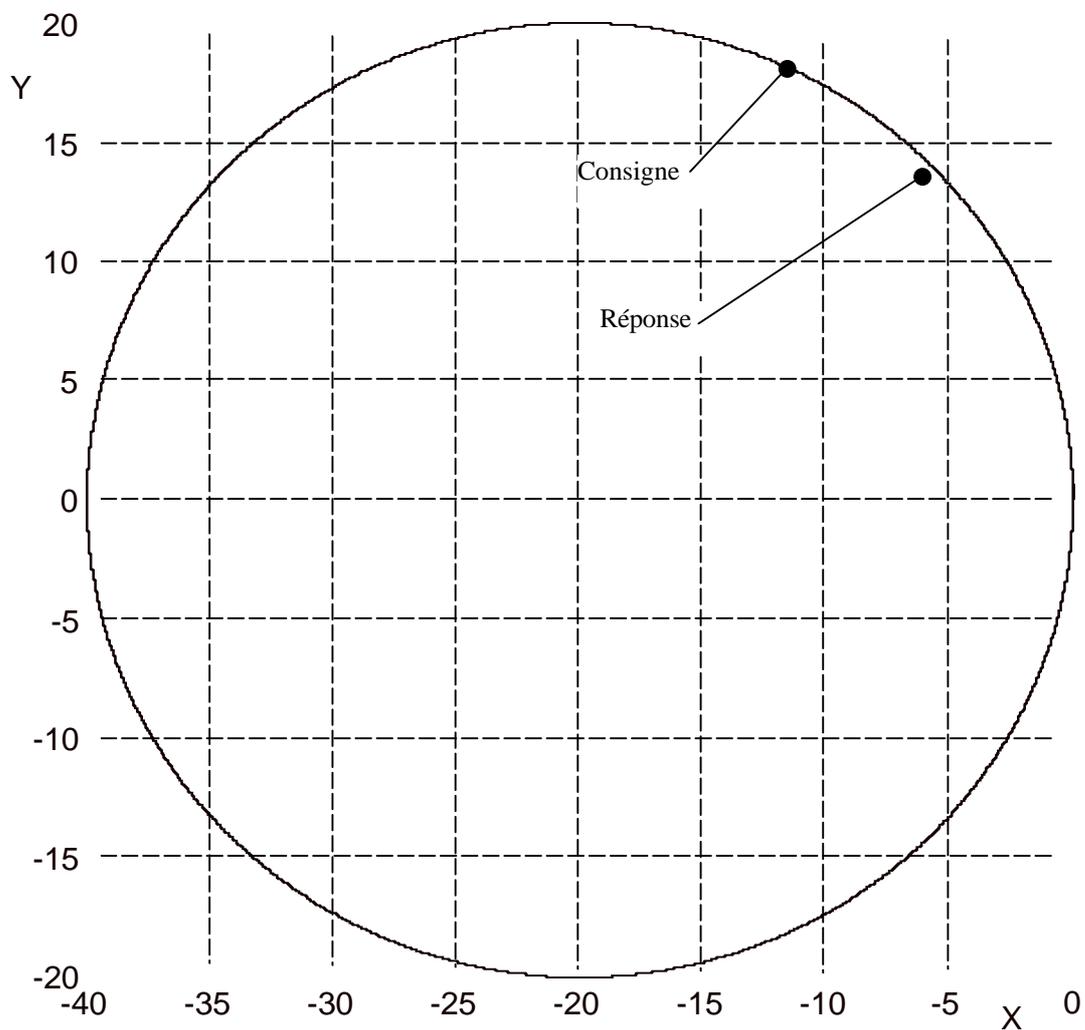


Fig. 24 : Réponse du schéma ci-dessus pour $GVX = GVY = 137$
 et des PO modélisées identiques pour X et Y

La consigne est un cercle de rayon $R = 20$

La fréquence de description de la trajectoire circulaire est $\omega = 4$ rd/s,
 la durée de simulation de la trajectoire $T = 2 \cdot \Pi / \omega$

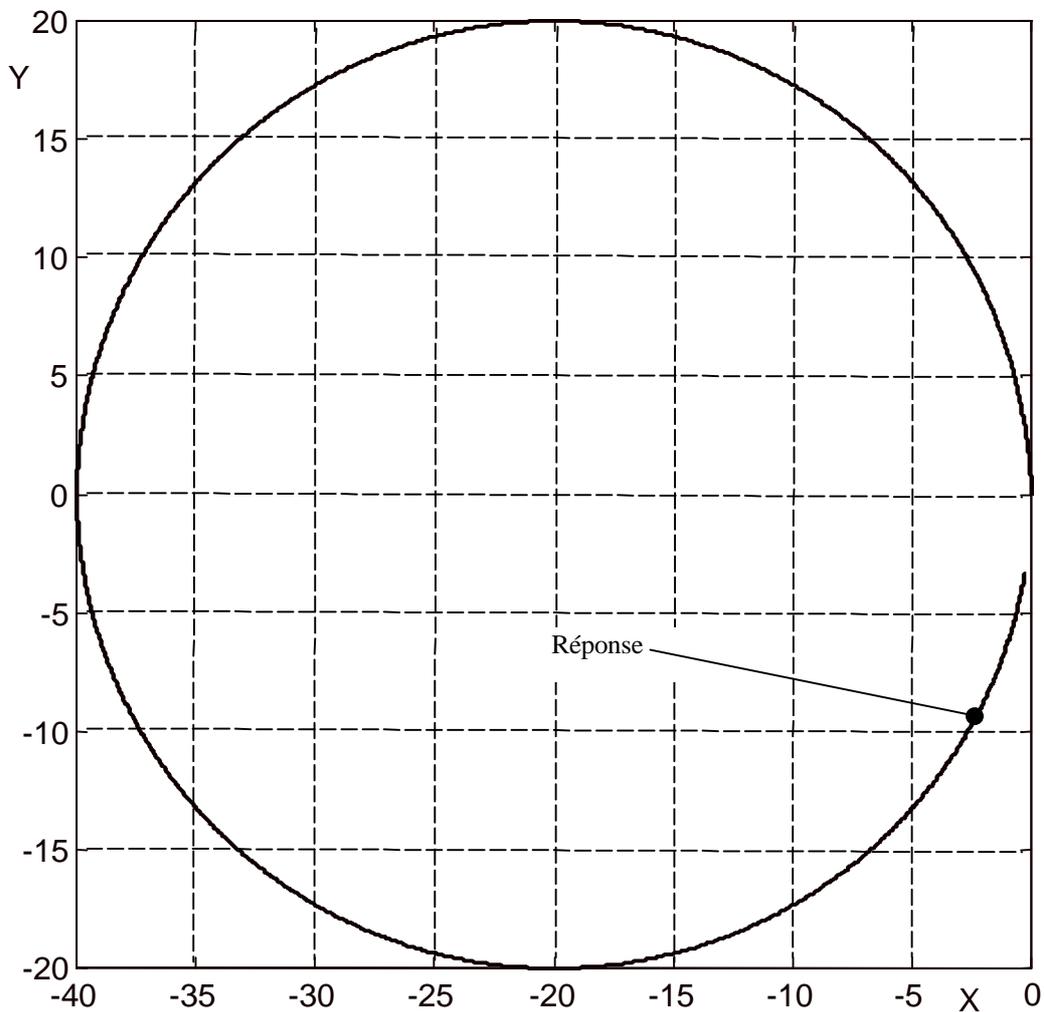


Fig. 25 : Réponse du schéma ci-dessus pour $GVX = GVY = 260$
et des PO modélisées identiques pour X et Y

La consigne est un cercle de rayon $R = 20$ non représenté

La fréquence de description de la trajectoire circulaire est $\omega = 4$ rd/s,
la durée de simulation de la trajectoire $T = 2 \cdot \Pi / \omega$