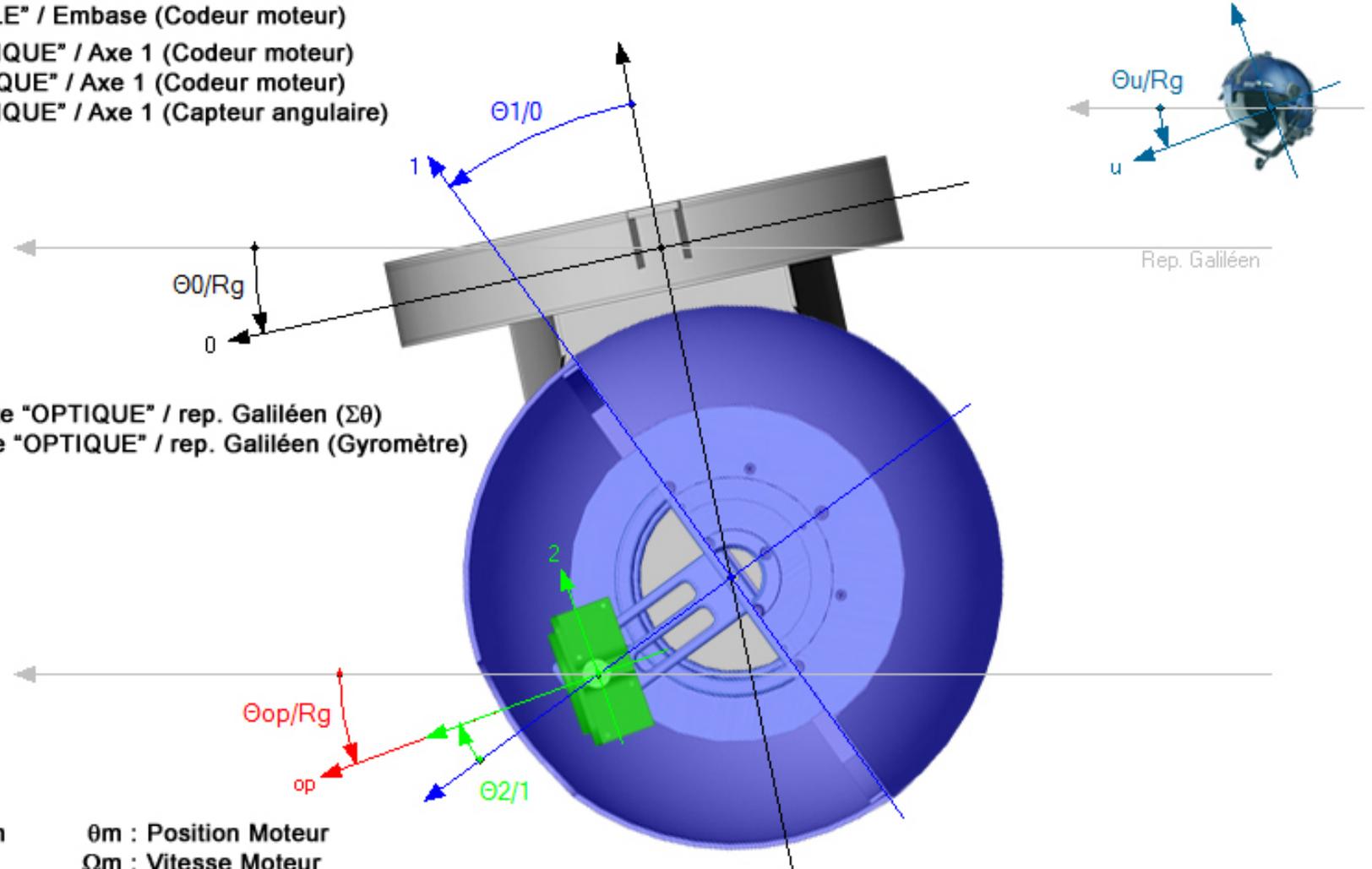


### BGR-300 :

- $\theta_0/Rg$  : Position Embase / rep. Galiléen (Inclinomètre)
- $\theta_1/0$  : Position Axe 1 "BOULE" / Embase (Codeur moteur)
- $\Omega_1/0$  : Vitesse Axe 1 "BOULE" / Embase (Codeur moteur)
- $\theta_2/1$  : Position Axe 2 "OPTIQUE" / Axe 1 (Codeur moteur)
- $\Omega_2/1$  : Vitesse Axe 2 "OPTIQUE" / Axe 1 (Codeur moteur)
- $\beta_2/1$  : Position Axe 2 "OPTIQUE" / Axe 1 (Capteur angulaire)

### Casque (utilisateur) :

- $\theta_u/Rg$  : Position Casque / rep. Galiléen (angle module AHRS)
- $\Omega_u/Rg$  : Vitesse Casque / rep. Galiléen (gyro. module AHRS)



### Optique (Visée) :

- $\theta_{op}/Rg$  ( $\theta_2/Rg$ ) : Position Axe "OPTIQUE" / rep. Galiléen ( $\Sigma\theta$ )
- $\Omega_{op}/Rg$  ( $\Omega_2/Rg$ ) : Vitesse Axe "OPTIQUE" / rep. Galiléen (Gyromètre)

### Carte de commande :

- |                                   |                              |
|-----------------------------------|------------------------------|
| $\theta_c$ : Consigne de Position | $\theta_m$ : Position Moteur |
| $\Omega_c$ : Consigne de Vitesse  | $\Omega_m$ : Vitesse Moteur  |
| $I_c$ : Consigne de Courant       | $I_m$ : Courant Moteur       |
- $\Omega_c$  AI1 : Consigne de Vitesse Entrée ana. AI1  
 $\Omega_c$  AI2 : Consigne de Vitesse Entrée ana. AI2