# Sciences de l'Ingénieur

### **DOSSIER RESSOURCE**



ESSAI DE L'ASSERVISSEMENT DE POSITION DU VERIN SEUL	2
UTILISATION DE LA PLATE-FORME	4
UTILISATION DE MATLAB-SIMULINK	6
TRACE DE COURBES AVEC PYTHON	9

### *Conventions dans ce document*

- Indique une action à faire avec la souris ;
- Indique qu'une entrée au clavier est attendue ;
- *Indique qu'une action doit être exécutée sur le système.*



# ESSAI DE L'ASSERVISSEMENT DE POSITION DU VERIN SEUL

# Initialisation du poste de travail

### Vérification / réalisation du câblage

Les connexions entre les différents appareils du poste de travail doivent être établies de la manière suivante :



#### Mise sous tension des appareils

- 💖 En respectant l'ordre établi ci-après :
  - 1. L'ordinateur ;
  - 2. La plate-forme.

## Réalisation de l'essai

Démarrer l'exécution de l'application « Axe » sur l'ordinateur.

hier Acquisition Biotage Tempo Çstesphys. Alde Langue	
Zoom Redess	
	48 E-01
	45
	30
	36
	33
	30
	27
	24
	21
	18
	15 -
	12 -
	9 -
	6 -
	3 -
	0 5 10 15 20 25 30 35 40 45 50 55 60 6
Dessin du vérin	Signal carré

#### Réglage des conditions d'essai

- Fichier / Nouveau
- Acquisition / Carré
  - Régler l'amplitude de l'échelon à la valeur souhaitée.
  - Ajuster la période (durée) de l'échelon, de sorte que le mouvement est le temps de s'effectuer en entier, avant que le robot ne revienne automatiquement en position initiale (attention : le début de l'échelon débutera à mi-période)
  - Choisir la position initiale de la tige du vérin (la longueur du vérin varie entre 345 mm et 485 mm).

M2	Le cas échéant, p	lacer les masses sur le plateau situé en bout de tige du vérin.	

Exécution de la consigne

Pilotage / Action

#### Affichage des mesures

#### Pilotage / Courbes

- Y(x) / Toutes : comme son nom l'indique !
- Paramétrique : Chacun fait son menu pour les abscisses comme pour les ordonnées.
- Remarque : À l'affichage, les déplacements sont adimensionnalisés avec l'amplitude de la consigne. Par contre, l'affichage des valeurs (à l'aide de l'icône adéquate) est dimensionné.

## Sauvegarde des résultats

Deux choix possibles :

Sauvegarde des mesures dans un fichier de données

Les valeurs mesurées sont enregistrées dans un fichier de format « acq » qu'un éditeur de texte peut lire.

- Trouver le fichier Sansnom.acq dans le répertoire c:\Program Files\EX800\Sansnom.acq ;
- Cliquer droit sur le fichier puis « Ouvrir avec » et choisir le bloc-notes windows ;
- Les grandeurs mesurables sont indiquées pour chaque pas de temps.



L'écran sélectionné peut être copié sous forme d'image dans le presse-papier de MS Windows :

Alt + Impr écran

Ì

L'action « coller »permet de récupérer cette image sous traitements de texte ou logiciels d'édition d'images.



Définition d'un signal	X
Pilotage si: 345 <lg_v< td=""><td>érin&lt;485</td></lg_v<>	érin<485
Signal carré	
Période en secondes 5.00	Nb de cycles
Amplitude en mm 5.00	Nb pts/cycles
400 <lg<405 Lg initiale vérin 400.00</lg<405 	0 <prolongement<1< td=""></prolongement<1<>
🗸 ок	🗶 Annuler 💡 Aide

# UTILISATION DE LA PLATE-FORME

# Initialisation du poste de travail

# Vérification / réalisation du câblage

Si les activités demandées ne nécessitent pas l'utilisation du gyromètre, le câblage doit être celui décrit dans la partie « ESSAI DE L'ASSERVISSEMENT DE POSITION DU VERIN SEUL » de ce document.

Dans le cas où l'utilisation du gyromètre est exigée, les connexions entre les différents appareils du poste de travail doivent être établies de la manière suivante :



Mise sous tension des appareils

- 🖐 En respectant l'ordre établi ci-après :
  - 1. L'ordinateur ;
  - 2. La plate-forme.

# Réalisation de l'essai

Démarrer l'exécution de l'application « Stewart » sur l'ordinateur.

Réglage des conditions d'essai

- Fichier / Nouveau
- Acquisition /

Exécution de la consigne

Pilotage / Action

Affichage des mesures

Pilotage / Courbes

- Y(x) / Toutes : comme son nom l'indique !
- Paramétrique : Chacun fait son menu pour les abscisses comme pour les ordonnées.



# Sciences de l'Ingénieur

### Sauvegarde des résultats

#### Sauvegarde de l'écran

L'écran sélectionné peut être copié sous forme d'image dans le presse-papier de MS Windows :

Alt + Impr écran

L'action « coller »permet de récupérer cette image sous traitements de texte ou logiciels d'édition d'images.

Remarque : Il est conseillé de relever les points de mesure en affichant les valeurs à l'écran, puisque l'export des résultats n'est pas possible.

# LA SIMULATION AVEC MATLAB-SIMULINK

#### Lancement de Simulink :

Lancer le logiciel MATLAB-SIMULINK en double-cliquant sur l'icône MATLAB du bureau.
 Une fois que MATLAB est ouvert, cliquer sur l'icône « Simulink Library » dans la barre de Simulink Library

## Création d'un modèle sous la forme de schéma-bloc :

Pour vos modèles, vous utiliserez une bibliothèque de blocs prédéfinie appelée	<ul> <li>← ⇒ Enter search term</li> <li>M → B → B → C</li> <li>Bibliotheque de SI</li> </ul>
« Bibliothèque de SI » disponible dans la fenêtre « Simulink Library Browser ».	<ul> <li>Simulink</li> <li>Bibliotheque de SI</li> <li>Communications System Toolbo</li> <li>Computer Vision System Toolbo</li> <li>Outipute Computer Vision System Toolbo</li> </ul>
Cette bibliothèque contient les blocs les plus courants que vous allez rencontrer dans les systèmes. 4. <b>Glisser-déplacer</b> dans la fenêtre du modèle les blocs que souhaitez utiliser pour votre modèle.	Control System Toolbox DSP System Toolbox HDL Coder Image Acquisition Toolbox Instrument Control Toolbox Neural Network Toolbox Derivative
	<ul> <li>Simscape</li> <li>Simulink 3D Animation</li> <li>Simulink Coder</li> <li>Simulink Control Design</li> <li>Simulink Extras</li> <li>Simulink Support Package for Ar</li> </ul>
5. Placer les blocs dans la fenêtre du modèle et relier les directement en cliquant sur la sortie d'un bloc puis l'entrée du second bloc à	Simulink Support Package for LE Stateflow System Identification Toolbox Recently Used Blocks Integrator
relier.	

6. Affecter les bonnes valeurs numériques en double-cliquant dans chacun des blocs et en modifiant les paramètres.



Plusieurs remarques :

- le bloc Transfert **Fcn** permet définir une fonction de transfert sous la forme d'une fraction rationnelle ;
- le bloc Scope permet de définir une sortie et de l'afficher dans un graphe ;
- le paramètre de Laplace est noté s au lieu de p.

#### Configurer et lancer une simulation :

Si votre schéma-bloc est bien construit, les entrées, les sorties et tout les blocs étant définis, vous pouvez passer à la simulation de votre qui calculera numériquement toutes les valeurs à afficher dans les Scopes.

7. **Ouvrir la configuration** de la simulation temporelle en allant dans la barre transversale du modèle et en ouvrant le Menu « Simulation » puis « Model Configuration Parameters ».

8. Modifier la durée de la simulation dans la fenêtre « Simulation Time ».

9. Pour **modifier le pas de calcul**, choisir l'option « Fixed-Step » de la fenêtre « Solver options » puis indiquer le pas de calcul dans le champ « Fixed-Step Size (fundamental sample time). Valider par OK.

10. Lancer la simulation en cliquant sur l'icône « Run » de la barre transversale du modèle.



11. **Double-cliquer** dans le scope dont vous voulez visualiser le graphe.

Récupérer les valeurs dans un fichier :

12. **Rajouter le bloc « To Workspace »** dans votre schéma et relier la sortie du système à l'entrée de ce bloc.

13. **Paramétrer** le bloc « To Workspace » en choisissant « Structure with time » dans le champ « Save format ».

14. Relancer la simulation en cliquant sur « Run ».

15. **Basculer** sur la fenêtre MATLAB et **double-cliquer** sur la variable « simout » de la fenêtre « Workspace ».

Cette variable contient 2 variables : « time » et « signals ».

16. **Copier les deux colonnes** de valeurs des variables « simout.time » et « simout.signals.values » dans un fichier texte.

17. Sauvegarder le fichier texte.

# TRACE DE COURBES AVEC PYTHON

Le module **pyplot** de la bibliothèque **matplotlib** permet de tracer rapidement des courbes. Le principe est de placer les valeurs des abscisses et des ordonnées dans 2 listes de même longueur.

Le fichier « *ecart\_reel\_simule\_temporelle.py* », à compléter, permet de superposer deux tracés dans une même figure.

Les deux premières lignes permettent l'importation des deux bibliothèques numpy et matplotlib :

import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt

Il faut créer la liste commune des abscisses et les listes des données des grandeurs que l'on souhaite placer en ordonnée :

```
t = np.array([])  # liste des valeurs du temps en secondes
y1 = np.array([])  # liste des valeurs de y1
y2 = np.array([])  # liste des valeurs de y2
```

Pour superposer les tracés des données points par points, on utilise les commandes suivantes :

plt.plot(t,y1,'g-') # tracé de la courbe y1 en vert plt.plot(t,y2,'r-') # tracé de la courbe y2 en rouge plt.show() # montre la figure des tracés

On peut légender le graphe à l'aide des commandes suivantes :

```
plt.title('Titre du graphique') # titre du graphique
plt.xlabel('en abscisse') # titre de l'axe des abscisses
plt.ylabel('en ordonnée') # titre de l'axe des ordonnées
plt.grid(True) # mise en place d'une grille
```

Si l'on souhaite créer **plusieurs figures** de tracé, on peut utiliser les commandes suivantes :

```
fig1 = plt.figure()  # création d'une figure de tracé
fig11 = fig1.add_subplot(1,2,1)  # permet de créer une l<sup>ère</sup> zone de tracé dans
un graphe
fig11.plot(x,y1)
fig12 = fig1.add_subplot(1,2,2)  # on créé une seconde zone
fig12.plot(x,y2)
plt.show()
```