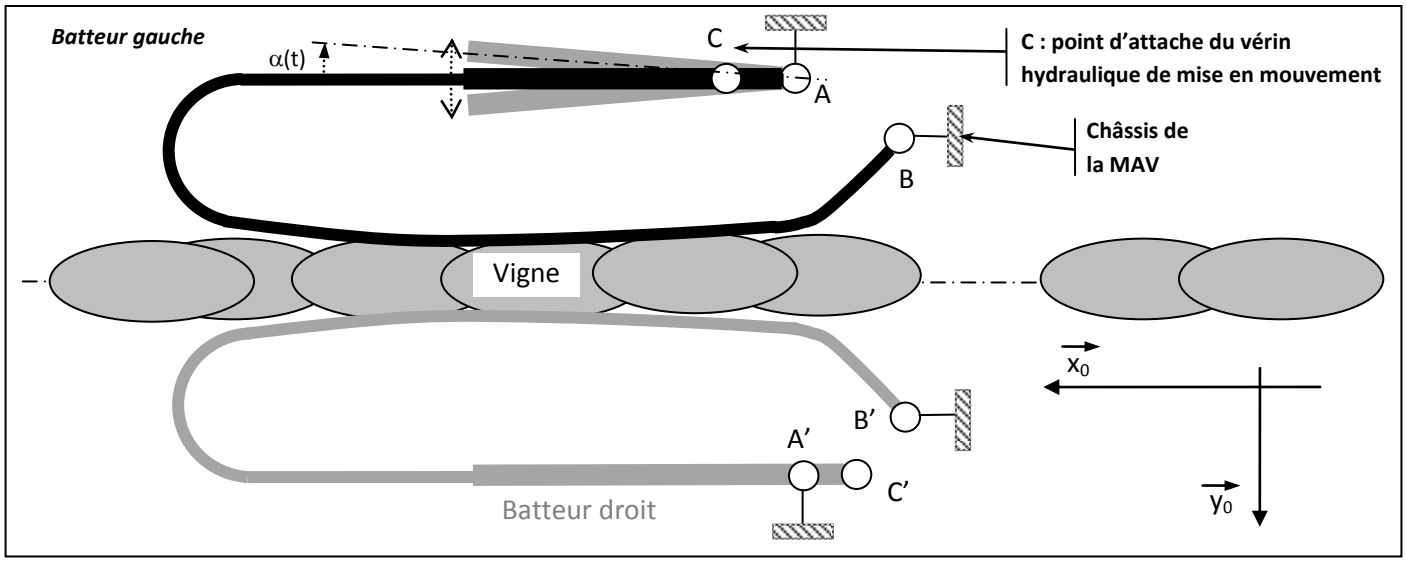
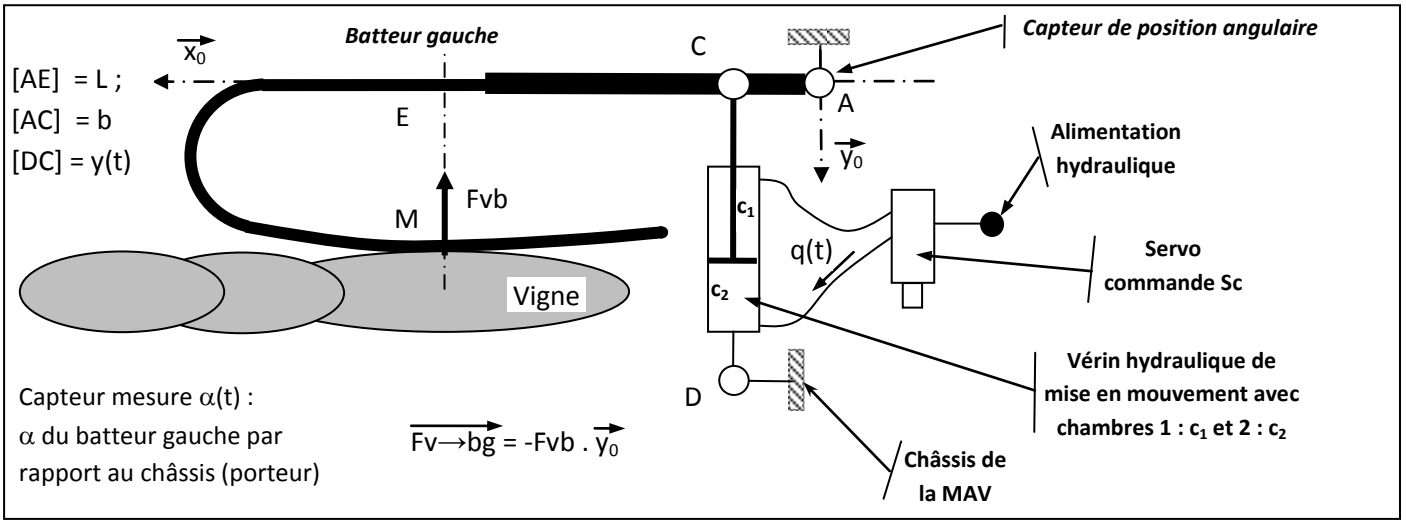
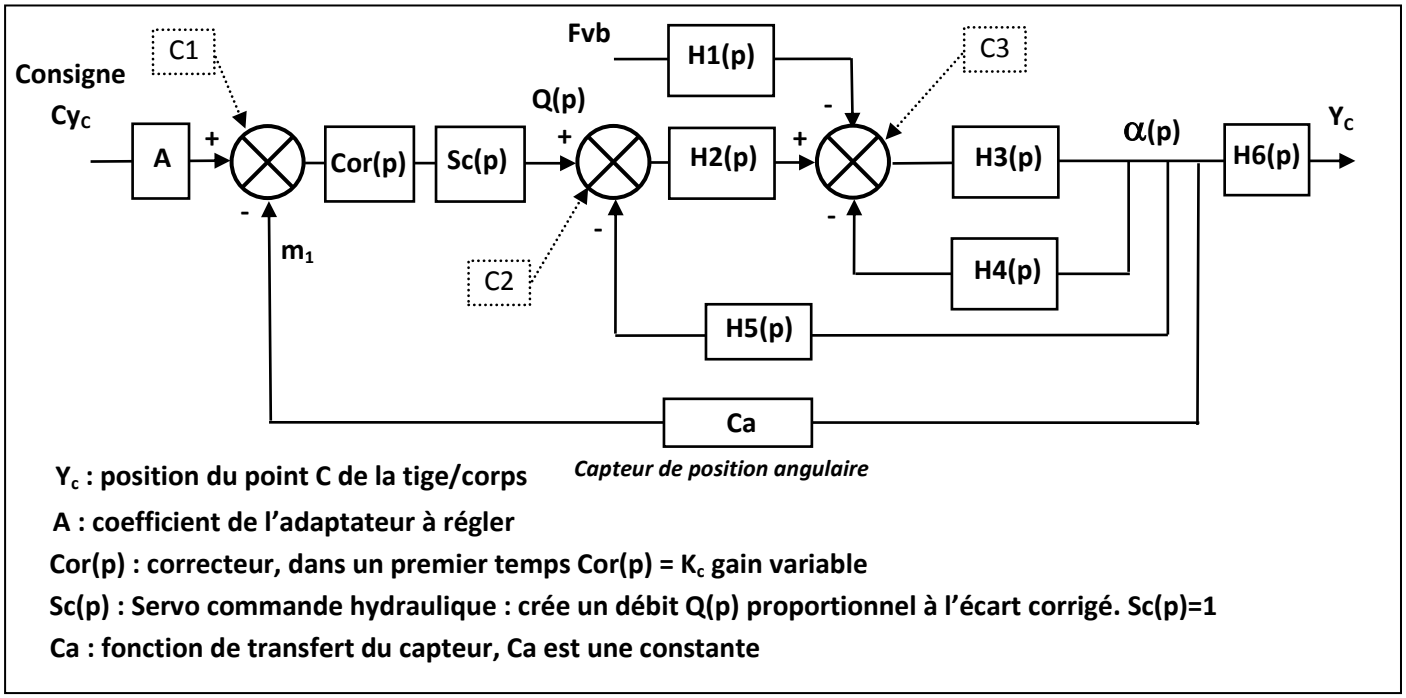
Document 6 ENTRAINEMENT DES BATTEURS : Solution par vérins hydrauliques



Doc 6 – Figure 6.1



Doc 6 - Figure 6.2



Y_c : position du point C de la tige/corps

A : coefficient de l'adaptateur à régler

Cor(p) : correcteur, dans un premier temps Cor(p) = K_c gain variable

Sc(p) : Servo commande hydraulique : crée un débit Q(p) proportionnel à l'écart corrigé. Sc(p)=1

Ca : fonction de transfert du capteur, Ca est une constante

Doc 6 - Figure 6.3