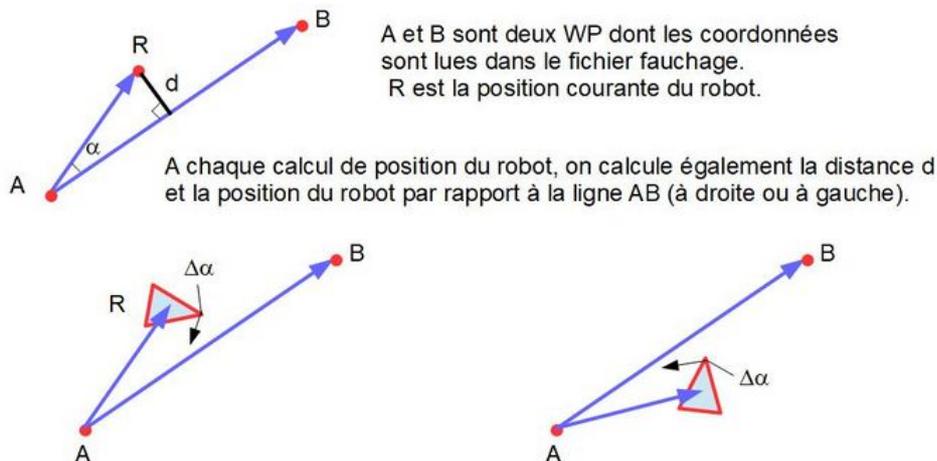


Fichier:Faucheuse guid e par GPS RTK PrincipeAsservissement.jpg

Principe de l'asservissement sur la ligne des WP



A chaque pas de calcul, on rajoute à l'angle calculé pour la boussole un angle $\Delta\alpha$ dans le sens indiqué par la flèche, de façon à ramener le robot vers la ligne AB, malgré les erreurs boussole.

$\Delta\alpha$ est le cumul de tous les incréments angulaires élémentaires précédemment ajoutés à gauche ou à droite. Ce processus réalise donc un asservissement de type intégral.

Taille de cet aperçu : 800 × 566 pixels.

Fichier d'origine (1 123 × 794 pixels, taille du fichier : 91 Kio, type MIME : image/jpeg)

Faucheuse_guid_e_par_GPS_RTK_PrincipeAsservissement

Historique du fichier

Cliquer sur une date et heure pour voir le fichier tel qu'il était à ce moment-là.

	Date et heure	Vignette	Dimensions	Utilisateur	Commentaire
actuel	8 septembre 2023 à 17:32		1 123 × 794 (91 Kio)	Occitan (discussion contributions)	Faucheuse_guid_e_par_GPS_RTK_PrincipeAsservissement

Vous ne pouvez pas remplacer ce fichier.

Utilisation du fichier

Aucune page n'utilise ce fichier.