

## 4.2.2 Paramètres Commande collaborative

- Sélectionnez l'onglet « **Commande Collaborative** » :

Ce panneau vous permet de configurer la Commande Collaborative.

La Commande Collaborative est une commande de type Proportionnelle :  $\Omega_c = K_P \times U_f$ , avec :

- $\Omega_c$ , commande de vitesse (consigne de vitesse) envoyé à la carte de commande EPOS ;
- $K_P$ , coefficient de l'action proportionnelle ;
- $U_f$ , mesure du capteur d'effort de la Poignée filtré ;

Pour supprimer les vibrations du Mode de structure, la mesure de capteur d'effort est traitée à l'aide d'un filtre réjecteur :  $U_f = F(p) \times U_j$ , avec :

- $U_f$ , mesure du capteur d'effort de la Poignée filtré ;
- $F(p)$ , fonction Filtre réjecteur du mode de structure ;
- $U_j$ , tension du capteur, mesure capteur d'effort de la Poignée en mV.

Le panneau « **Commande Collaborative** » vous permet de :

- Saisir le coefficient de l'action proportionnelle, objet « **Gain Prop. (KP) :** » dans le cadre « **Commande Collaborative** » ;
- Saisir les limitations de l'asservissement de vitesse, cadre « **Limitations Asservissement de vitesse** » :
  - accélération maximale autorisée par la boucle de vitesse en rpm/s, objet « **Accélération Max.** » ;
  - vitesse maximale autorisée en rpm, objet « **Vitesse Max.** », cet objet permet de limiter la vitesse de l'axe en commande collaborative ;
- Régler le Filtre utilisé, cadre « **Filtre réjecteur du Mode de structure** » :
  - activer / désactiver le filtre, boîte à cocher « **Filtre réjecteur du Mode de structure** » ;
  - saisir la période du Mode de structure en millisecondes, objet « **Période** » ;
  - accéder au document d'aide sur la Filtre réjecteur, icône « **pdf** » ;
- Régler le traitement du signal du capteur d'effort intégré dans la Poignée de CoMax, cadre « **Traitement Signal Capteur Effort** » :
  - saisir l'offset en mV pour régler le zéro (poignée au repos) du signal capteur, objet « **Offset CPJ** » ;
  - saisir la plage morte du capteur d'effort en mV, zone inactive de la commande collaborative, objet « **Plage morte +/-** » ;
  - accéder au document d'aide sur la traitement du signal du capteur d'effort, icône « **pdf** ».