

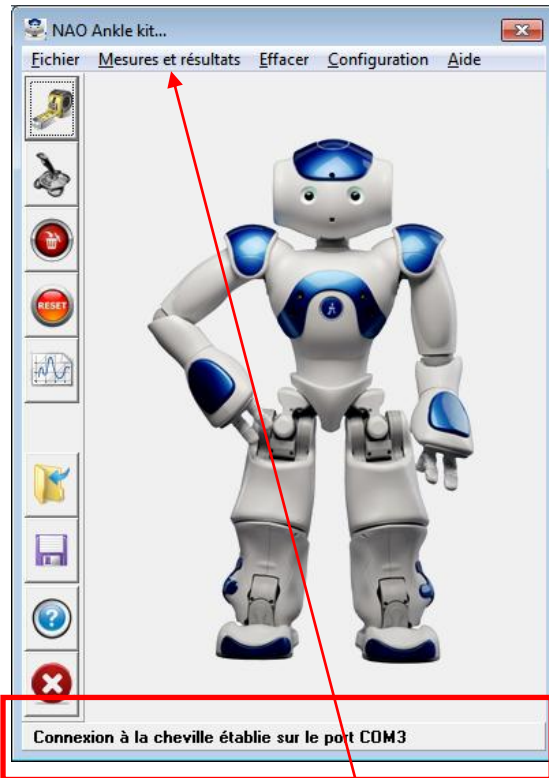
Protocole d'acquisition Cheville NAO

Etape 1: Lancer le logiciel

Alimenter le boîtier.

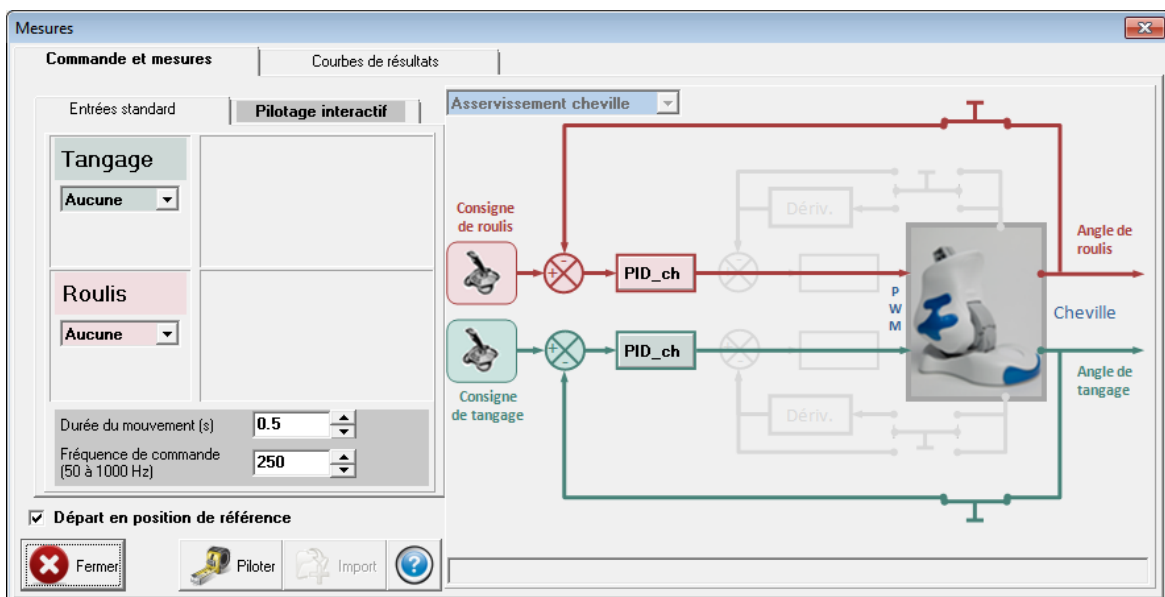
Lancer le logiciel NAO_Ankle_Kit : taper NAO dans la barre de recherche Windows.

Vérifier que la cheville est bien connectée comme indiqué en bas à gauche de l'écran d'accueil.



Etape 2 : Faire une mesure

Cliquer sur "Mesures et résultats", l'écran suivant apparaît :



Indiquer les paramètres ci-dessous dans les "Entrées standard" :

Mesures

Commande et mesures | Courbes de résultats

Entrées standard | **Pilotage interactif**

Asservissement cheville

Tangage
Echelon
Amplitude (°) 20
Angle initial (°) 0.0
Début (s) 0.0

Roulis
Echelon
Amplitude (°) 0
Angle initial (°) 0
Début (s) 0.0

Durée du mouvement (s) 0.5
Fréquence de commande (50 à 1000 Hz) 250

Départ en position de référence

Fermer | Piloter | Import | ?

Consigne de roulis
Consigne de tangage
PID_ch
Dériv.
P W M
Angle de roulis
Cheville
Angle de tangage

Cliquer sur "Piloter" puis observer le mouvement.

Cliquer sur "Import" pour importer les mesures puis "Courbes de résultats".

Mesures

Commande et mesures | **Courbes de résultats**

Entrées standard | **Pilotage interactif**

Asservissement cheville

Tangage
Echelon
Amplitude (°) 20
Angle initial (°) 0
Début (s) 0.0

Roulis
Echelon
Amplitude (°) 0
Angle initial (°) 0
Début (s) 0.0

Durée du mouvement (s) 0.6
Fréquence de commande (50 à 1000 Hz) 250

Départ en position de référence

Fermer | Piloter | Import | ?

Consigne de roulis
Consigne de tangage
PID_ch
Dériv.
P W M
Angle de roulis
Cheville
Angle de tangage

Cliquer sur "Ajouter" puis choisir une grandeur en abscisse et une grandeur en ordonnée.

N°	Abscisse	Ordonnée
1	Temps (s)	

Mesures

n°1 n°2 n°3 n°4 n°5
n°6 n°7 n°8 n°9 n°10

Tracer Editer

Cliquer sur "Tracer" pour obtenir la courbe d'essai de la mesure i (i=1 à 10).

Etape 3 : Paramétrer le correcteur

Revenir dans la fenêtre de pilotage et cliquer sur le PID de l'axe de tangage :

Asservissement cheville

Consigne de roulis

Consigne de tangage

PID_ch

PID_ch

Kp: 100
Ki: 0
Kd: 0

Angle de roulis

Cheville

Angle de tangage

Dériv.

P W M

Importation terminée...

C'est ici que vous changez le Kp du correcteur

pour les valeurs 100, 200, 500 ou 800.

Laisser les autres gains à 0.