

Automatique

VH :48H

But du cours : permettre à l'élève d'avoir des notions de base sur les systèmes asservis linéaires, continus, échantillonnés et non linéaires et la commande numérique.

I. Introduction aux systèmes asservis : définition de base (systèmes linéaires, continus, échantillonnés et non linéaires)

II. Transformation de Laplace et transformée en Z

III. Etude et représentation des systèmes continus

IV. Stabilité des systèmes asservis continus

V. Précision des systèmes asservis continus

VI. Synthèse des correcteurs

VII. Introduction à la commande numérique

VIII. Analyse des systèmes échantillonnés

IX. Synthèse des correcteurs numériques

X. Introduction aux systèmes non-linéaires

XI. Méthode du plan de phase

XII. Stabilité des systèmes non-linéaires