

# Actionneurs et leur commande



## Présentation

**Code interne :** EE9AU311

---

## Description

Toute boucle de commande intègre un actionneur. Il est par conséquent nécessaire à l'automaticien de savoir prendre en compte cet actionneur et savoir le mettre en oeuvre dans la boucle de commande.

Objectif : Donner aux étudiants les notions nécessaires pour prendre en compte les actionneurs les plus répandus lorsque ces derniers sont intégrés dans une boucle de commande.

---

## Pré-requis obligatoires

Modélisation de systèmes électro-mécaniques

---

## Syllabus


- Actionneurs Hydrauliques : conception technologique, modélisation et commande à partir de tels actionneurs.
  - Actionneurs Pneumatique : conception technologique, modélisation et commande à partir de tels actionneurs.
  - Actionneurs Electriques (moteurs à courant continu, moteurs brushless et moteurs asynchrones) conception technologique, modélisation et commande à partir de tels actionneurs.
- 

## Informations complémentaires

Automatique

---

## Bibliographie



Polycopié de cours. Pour aller au-delà du cours contenu dans le polycopié, il est possible de se reporter au chapitre « Bibliographie » du polycopié.

---

## Modalités de contrôle des connaissances

### Évaluation initiale / Session principale - Épreuves

Type d'évaluation	Nature de l'épreuve	Durée (en minutes)	Nombre d'épreuves	Coefficient de l'épreuve	Note éliminatoire de l'épreuve	Remarques
Epreuve Terminale	Ecrit	60		1		documents autorisés calculatrice autorisée

---

### Seconde chance / Session de rattrapage - Épreuves

Type d'évaluation	Nature de l'épreuve	Durée (en minutes)	Nombre d'épreuves	Coefficient de l'épreuve	Note éliminatoire de l'épreuve	Remarques
Epreuve terminale	Ecrit	60		1		documents autorisés calculatrice autorisée

## Infos pratiques

---

### Contacts

Andre Benine-neto

✉ Andre.Benine-Neto@bordeaux-inp.fr