

Mise en oeuvre de commande des systèmes



Présentation

Code interne : EE8AU207

Description

Ce module permet de mettre en oeuvre deux fonctions communes des systèmes de commande à savoir l'action de type feedforward et le système d'anti-windup. Il s'articule autour d'un TP (feedforward) et d'un TP associé à un Bureau d'Etude utilisant largement Matlab (anti-windup) :

-Synthèse d'une commande de type feedforward associée à une commande de type feedback. -Asservissement d'un système électromécanique avec une limitation forte de l'effort de commande. Etude du phénomène de windup, synthèse d'un système d'anti-windup avec Matlab/Simulink puis évaluation en temp-réel.

Pré-requis obligatoires

Synthèse de commande linéaire.
Méthode du premier harmonique.

Informations complémentaires

Automatique

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
Contrôle Continu Intégral	Contrôle Continu			1		

Infos pratiques

Contacts

Patrick Lanusse

✉ Patrick.Lanusse@bordeaux-inp.fr

Mathieu Chevrie

✉ Mathieu.Chevrie@bordeaux-inp.fr