

TER Commande avancée



Composante
École Nationale
Supérieure
d'Électrotechnique
d'Électronique
d'Informatique
d'Hydraulique
et des
Télécommunications

En bref

› **Code:** NEGC2C

Présentation

Objectifs

Définition de lois de commande numériques robustes permettant d'imposer des performances dynamiques à un actionneur électromécanique. Conception à l'aide du logiciel MATLAB/SIMULINK et validation expérimentale sur site.

Infos pratiques

Lieu(x)

› Toulouse