

TP Automatique



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

En bref

> **Code:** N7EE05D

Présentation

Objectifs

Etre capable de

résoudre des problèmes pratiques de commande linéaire, continue ou discrète, en simulation ou en expérimentation

identifier les paramètres les plus influents sur un système

analyser les performances obtenues et les écarts par rapport à la théorie ou aux pré déterminations

Description

I Asservissement de Position

Etude de quelques structures de correction en continu (en p), analyse de performance et de robustesse

II Etude de structures de commandes (double PI ou PID)

III Identification et asservissement de position d'un papillon motorisé

IV Etude des Systèmes Echantillonnés

GUI – Matlab/Simulink – Analyse et Correcteurs discrets (en z)

Pré-requis obligatoires

Méthodes d'analyse de systèmes bouclés

Méthodes de synthèse de correcteurs type PID continus ou discrets

Influence de la période d'échantillonnage

Méthode des méthodes d'identification fort signal