

Plan du cours

Année 2011-2012

- ➊ Introduction et motivation
- ➋ Modélisation des systèmes
 - Modèle dynamique: rappels, linéarisation, introduction aux modèles en variables d'état
 - Etude des modèles en variables d'état
 - Analyse du modèle d'un SLP: caractérisation de la réponse temporelle, lien avec la position des pôles
 - Modélisation à partir de données expérimentales
- ➌ Une première analyse des boucles de régulation
 - Analyse d'une boucle fermée
 - Notions de base sur les régulateurs PID
- ➍ Méthodes de conception des régulateurs
 - Méthode du lieu d'Evans
 - Méthodes harmoniques
- ➎ Introduction à la régulation numérique