# MODÉLISER LE COMPORTEMENT LINÉAIRE ET NON LINÉAIRE DES SYSTÈMES MULTIPHYSIQUES

TP

**PSI** 

## AMÉLIORATION DE LA FIABILITÉ DU MODÈLE

CONTROL'X

#### 1 DÉCOUVRIR LE SYSTÈME

Activité 1

Ď		Remplir le document réponse :
9		<ul> <li>Indiquer la grandeur asservie en BF</li> </ul>
<u>e</u>		<ul> <li>Indiquer la grandeur commandée en BO</li> </ul>
Tout le monde		<ul> <li>Indiquer les modes d'asservissement alternatifs</li> </ul>
-		Remplir la chaîne fonctionnelle.
		·
Activité 2 – Modèle de comportement		
Tout le monde	<u> </u>	Le gain du correcteur proportionnel doit être de 0,5. En réalisant un (ou des) essais, réaliser une identification temporelle permettant d'identifier le comportement de l'ensemble du système. On pourra utiliser les fiches 3 et 4.
10		
°Ľ		
	- Tr	acé des résultats
	- Tr	vérifier si les exigences 1.2.3, 1.3.2 et 1.4.1 sont respectées.  Exporter l'essai sous format texte.



Codeur

☐ En utilisant Python afficher sur le même graphe la consigne, l'essai et le modèle. Le modèle pourra être obtenu à partir d'une expression analytique ou à partir des données du modélisateur (ou des deux).

### 2 SYNTHÈSE

#### Activité 4

☐ Finaliser la fiche de synthèse.