

Modéliser les systèmes asservis dans le but de prévoir leur comportement

Sciences
Industrielles de
l'Ingénieur

Cy 02

Chapitre 1

Stabilité des systèmes

Savoirs et compétences :

- Mod3.C2 : pôles dominants et réduction de l'ordre du modèle : principe, justification
- Res2.C4 : stabilité des SLCI : définition entrée bornée – sortie bornée (EB – SB)
- Res2.C5 : stabilité des SLCI : équation caractéristique
- Res2.C6 : stabilité des SLCI : position des pôles dans le plan complexe
- Res2.C7 : stabilité des SLCI : marges de stabilité (de gain et de phase)

Cours

1

Introduction

2

1.1	Qu'est-ce qu'un système multiphysique	2
-----	---	---

1 Introduction

1.1 Qu'est-ce qu'un système multiphysique

Références

[1] Frédéric Mazet, *Cours d'automatique de deuxième année, Lycée Dumont Durville, Toulon.*

[2] Florestan Mathurin, *Stabilité des SLCI, Lycée Bellevue, Toulouse*, <http://florestan.mathurin.free.fr/>.