Automatique échantillonnée - systèmes discrets

Composante
INSA Hauts-de-France

Présentation

Description

- Représentations interne et externe des systèmes linéaires stationnaires en temps discret (transformée en z, fonction de transfert discrète, représentation d'état, passage continu - discret),
- Propriétés des systèmes en temps discret (stabilité, précision, rapidité)
- Méthodes d'identification des systèmes dynamiques (modèles paramétriques et non paramétriques, méthode des moindres carrés),
- Synthèses directes et indirectes d'une loi de commande (émulation d'un régulateur analogique, techniques de placement de pôles

TD : Exercices sur les différents points vus en cours avec utilisation d'un logiciel de calcul numérique pour l'automatique
TP : Identification d'un processus, Synthèse d'un régulateur RST.
Synthèse d'un régulateur par observateur et retour d'état

Informations non contractuelles.
Dernière mise à jour le 05 septembre 2023