



Automatique Multivariable



Présentation

Description

Le module couvrira les points suivants:

- * Lien fonction de transfert et équation différentielle
- * Représentation et retour d'état continu (valeurs propres, stabilité)
- * Représentation et retour d'état échantillonné
- * Commande par retour d'état sans et avec bouclage intégral, commande LQR
- * Observateurs d'état
- * Commande non-linéaire avec exemples

Travaux pratiques: mise en place des acquis sur des exemples réels (par ex., moteurs électriques), programmation en python (bibliothèques numpy et control).

Objectifs

- * Maîtriser les notions fondamentales de l'automatique multivariable.
- * Etre capable d'étendre les notions de commande de systèmes linéaires à des systèmes réels, y compris non-linéaires.

Pré-requis nécessaires

- * Algèbre linéaire
- * Systèmes linéaires
- * Automatique linéaire monovariante

Pré-requis recommandés* :

- * Programmation en Python

Informations complémentaires

CM : 24h

TP : 18h

Infos pratiques

Contacts

Andrea CHERUBINI

✉ andrea.cherubini@umontpellier.fr