Projet commande de systèmes



Présentation

Code interne: ES7AU212

Description

L'objectif est la mise en oeuvre sur des systèmes réels des principes et méthodes étudiées en cours. 5 TP :

1 - Commande d'un système pneumatique par automate programmable TSX 47(Déplacement d'une pièce métallique sur un banc avec des vérins pneumatiques et un tapis roulant)2 - Commande d'un ascenseur par automate programmable TSX 47(Automate TSX 47 et maquette ascenseur)3 - Mise en oeuvre d'une chaîne d'assemblage(Automate FESTO FEC 640/660 : programmation du module de distribution ou d'assemblage)4 - Commande PID en Boucle fermée d'un Système électromécanique(Moteur à courant continu asservi en vitesse)5 - Commande PID en Boucle fermée d'un Système à Retard(Enceinte thermique asservie en température)

Syllabus

L'objectif est la mise en oeuvre sur des systèmes réels des principes et méthodes étudiées en cours.

1 - Commande d'un système pneumatique par automate programmable TSX 47(Déplacement d'une pièce métallique sur un banc avec des vérins pneumatiques et un tapis roulant)2 - Commande d'un ascenseur par automate programmable TSX 47(Automate TSX 47 et maquette ascenseur)3 - Mise en oeuvre d'une chaîne d'assemblage(Automate FESTO FEC 640/660 : programmation du module de distribution ou d'assemblage)4 - Commande PID en Boucle fermée d'un Système électromécanique(Moteur à courant continu asservi en vitesse)5 - Commande PID en Boucle fermée d'un Système à Retard(Enceinte thermique asservie en température)

Informations complémentaires

Automatique

Modalités de contrôle des connaissances

Évaluation initiale / Session principale - Épreuves

Type d'évaluation	Nature de l'épreuve	Durée (en minutes)	Nombre d'épreuves	Coefficient de l'épreuve	Note éliminatoire de l'épreuve	Remarques
Contrôle Continu Intégral	Compte-Rendu			1		

Infos pratiques

Contacts

Pierre Melchior

Pierre.Melchior@bordeaux-inp.fr