

UE E9AM2AS-C - Commandes Robustes Multivariables (CRM)



ECTS
5 crédits



Composante
ENSEIRB-
MATMECA

Présentation

Code interne : EE9AM2C0

Description

Niveau de connaissances (savoirs) :

N1 : débutant

N2 : intermédiaire

N3 : confirmé

N4 : expert

Les connaissances (savoirs) attendues à l'issue des enseignements de l'UE

Classifier les systèmes non linéaires et non stationnaires (C2, N3)

Caractériser et d'étudier la stabilité des systèmes non linéaires / non stationnaires asservis à partir de techniques de type Lyapunov et des techniques issues du théorème du faible gain (C2, N3)

Linéariser/découpler un système par bouclage non linéaire (C4, N3)

découvrir un panorama des systèmes de commande communs (C3, N3)

Prendre en compte l'incertitude des systèmes pour la synthèse de leur commande (C2, N3)

Utiliser les formalismes H infini, LFT, d'ordre fractionnaire et fréquentiels pour la synthèse de commandes robustes monovariables et multivariables (C4, N3)

Les acquis d'apprentissage en termes de capacités, aptitudes et attitudes attendues à l'issue des enseignements de l'UE

Synthétiser des commandes robustes avec la méthodologie CRONE (C3, N3), (C4, N3)

Synthétiser des commandes robustes avec la méthodologie QFT (C3, N3), (C4, N3)

Synthétiser des commandes robustes avec la méthodologie H infini (C3, N3), (C4, N3)

Résoudre des problèmes de commande réalistes pris dans les domaines de l'Automobile et du Spatial (C3, N3), (C4, N3), (C5, N3), (C7, N3), (C8, N3)



Liste des enseignements

	Nature	CM	CI	TP	TI	ECTS
Analyse et commande des systèmes non linéaires	Module					
Synthèse fréquentielle de commandes robustes	Module					
Synthèse de commandes robustes par optimisation	Module					

Infos pratiques

Contacts

Patrick Lanusse

✉ Patrick.Lanusse@bordeaux-inp.fr