Commande des Systèmes

Total = 28.5h, CM = 15.0h, TD = 4.5h, TP = 9h

IngSys_Auto2-CM-1 (1.5h)
Représentation d'état : Systèmes commandables, stabilisables
Jean-Luc Collette
phys

IngSys_Auto2-CM-2 (1.5h)
Représentation d'état : Systèmes observables, détectables
Jean-Luc Collette
phys

IngSys_Auto2-CM-3 (1.5h)
Représentation d'état : Forme canonique de Kalman
Jean-Luc Collette
phys

IngSys_Auto2-TD-1 (1.5h)
TD Représentation d'état
Jean-Luc Collette
phys

IngSys_Auto2-TP-1 (3h)
TP Représentation d'état
Jean-Luc Collette
phys

IngSys_Auto2-CM-4 (1.5h)
Commande par retour d'état : Commande par placement des pôles
Jean-Luc Collette
phys

IngSys_Auto2-CM-5 (1.5h)
Commande par retour d'état : Commande linéaire quadratique
Jean-Luc Collette
phys

IngSys_Auto2-CM-6 (1.5h)
Commande par retour d'état : compléments
Jean-Luc Collette
phys

IngSys_Auto2-TD-2 (1.5h)
TD Commande par retour d'état
Jean-Luc Collette
phys

IngSys_Auto2-TP-2 (3h)
TP Commande par retour d'état
Jean-Luc Collette
phys

IngSys_Auto2-CM-7 (1.5h)
Observateurs : Réglage avec placement des pôles
Jean-Luc Collette
phys

IngSys_Auto2-CM-8 (1.5h)
Observateurs : Réglage avec filtre de Kalman
Jean-Luc Collette
phys

IngSys_Auto2-CM-9 (1.5h)
Observateurs : Commande LQG
Jean-Luc Collette
phys

IngSys_Auto2-CM-10 (1.5h)
Séminaire Industriel
phys

IngSys_Auto2-TD-3 (1.5h)
TD Observateurs
Jean-Luc Collette
phys

IngSys_Auto2-TP-3 (3h)
TP Observateurs
Jean-Luc Collette
phys