

Automatique



Présentation

Description

- 1) Structure d'un régulateur RST
- 2) Fonctions de sensibilités & pré-spécification des correcteurs
- 3) Synthèse de correcteurs RST, résolution de l'équation de Bezout
- 4) Représentation d'état de la dynamique d'un système continu ou discret
- 5) Commandabilité et observabilité
- 6) Synthèse de loi de commande par retour d'état avec ou sans intégrateur
- 7) Structure d'un observateur d'état. Reconstruction de perturbations polynomiales.