

Table des matières

Cours

Chapitre 1 : Aspects généraux des systèmes asservis	11
1. Description d'un système asservi	11
2. Systèmes asservis linéaires et continus	13
3. Qualités d'un système asservi	16
Chapitre 2 : Outils mathématiques des systèmes asservis	19
1. Transformée de LAPLACE	19
2. Table de transformées de LAPLACE	20
3. Transformée de LAPLACE inverse	21
4. Applications à la résolution d'équations différentielles	22
Chapitre 3 : Représentations des systèmes asservis	25
1. Fonction de transfert isomorphe d'un système linéaire	25
2. Représentation fonctionnelle : Schémas blocs	27
3. Fonctions de transfert de systèmes composés	30
4. Fonction de transfert isochrone d'un système linéaire	35
Chapitre 4 : Systèmes du 1^{er} et du 2nd ordre	37
1. Dualité temps / fréquence	37
2. Systèmes du 1 ^{er} ordre	37
3. Systèmes du 2 nd ordre	40
4. Systèmes particuliers	45
5. Systèmes d'ordre quelconque	46
Chapitre 5 : Identification des systèmes asservis	49
1. Généralités	49
2. Identification par réponse indicielle	50
3. Identification par réponse harmonique	55
Chapitre 6 : Stabilité des systèmes asservis	59
1. Définition	59
2. Méthodes d'étude de la stabilité à partir de la FTBF	59
3. Méthodes d'étude de la stabilité à partir de la FTBO	65
Chapitre 7 : Précision des systèmes asservis	71
1. Définitions	71
2. Précision statique	72
3. Conclusion	75
Chapitre 8 : Correction des systèmes asservis	76
1. Introduction	76
2. Les correcteurs classiques	79
3. Implantation d'un correcteur numérique	85
4. Résumé sur les correcteurs classiques	88

Problèmes corrigés

1. Asservissement en effort sur une machine d'essai universelle (Mines AADN 2003)	91
2. Asservissement en vitesse d'un moteur de boucheuse - museleuse (Mines AADN 2000)	96
3. Commande du mécanisme de transfert de l'automate cooksee (Mines AADN 2004)	101
4. Commande d'un axe de robot pour l'industrie automobile (Mines AADN 2006)	106
5. Asservissement en position d'un système de préhension (Mines AADN 2008)	112
6. Etude de l'asservissement d'une centrifugeuse de poursuite (Mines AADN 1999).....	120
7. Système de correction de portée d'un phare automobile (CCP PSI 2003)	127
8. Modélisation de la chaîne de commande des pales de propulseurs VSP (ESIM 2003)	134
9. Commande en position du PHR de l'Airbus A340 (inspiration CCP MP 2005)	142
10. Commande en position d'un robot d'inspection tubulaire (CSMP TSI 2010)	153
11. Asservissement en vitesse du coffre motorisé de l'Audi A6 (CSMP TSI 2007)	160
12. Asservissement en position d'un radar d'avion (Sujet non référencé)	166
13. Régulation en température d'une enceinte thermostatée (CCP PSI 2006)	174
14. Vérification des performances d'un toit ouvrant électrique (E3A PSI 2006)	183
15. Contrôle en position d'un système de dépose de circuits électroniques (E3A PSI 2011)	193
16. Contrôle en position d'une plateforme HEXAPODE (CSMP TSI 2008).....	203
17. Etude d'une boucle de courant sur un variateur de vitesse (CCP TSI 2007)	212
18. Régulation en température sur une fardeleuse (CCP TSI 2011)	219
19. Implantation d'un correcteur numérique dans le Cardiolock1 (CSMP TSI 2012).....	232
20. Asservissement en position d'un axe de robot pour la chirurgie endoscopique (PT 2005) ...	240
21. Procédé robotisé de dépose de composite en fibres de carbone (Mines Ponts MP 2011) ...	251
22. Asservissement en position d'un palier magnétique (Centrale PSI 2009)	266
23. Contrôle du roulis sur un drone quadri-rotor (ENAC 2011)	274
24. Régulation en température d'un four pour moule de tableau de bord (E3A PSI 2008)	284
25. Asservissement en pression d'un vérin de poussée (Polytechnique MP 2001)	297
Bibliographie	311
Index	313

 N'hésitez pas à faire vos remarques et suggestions sur ce livre à l'adresse E-MAIL suivante :

christophe.francois@cegetel.net

Je vous en remercie d'avance.