



Présentation

Code interne : EEL9-AUBE4

Description

Toute boucle de commande intègre un actionneur. Il est par conséquent nécessaire à l'automaticien de savoir prendre en compte cet actionneur et savoir le mettre en oeuvre dans la boucle de commande.

Objectif : Donner aux étudiants les notions nécessaires pour prendre en compte les actionneurs les plus répandus lorsque ces derniers sont intégrés dans une boucle de commande.

Heures d'enseignement

CM	Cours Magistraux	10h
TI	Travaux Individuels	5h

Pré-requis obligatoires

Modélisation de systèmes électro-mécaniques

Syllabus

- Actionneurs Hydrauliques : conception technologique, modélisation et commande à partir de tels actionneurs.
- Actionneurs Pneumatique : conception technologique, modélisation et commande à partir de tels actionneurs.
- Actionneurs Electriques (moteurs à courant continu, moteurs brushless et moteurs asynchrones) conception technologique, modélisation et commande à partir de tels actionneurs.

Informations complémentaires

Bibliographie

Polycopié de cours. Pour aller au-delà du cours contenu dans le polycopié, il est possible de se reporter au chapitre « Bibliographie » du polycopié.

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 Terminal	Rapport					Rapport de bureaux d'études
Contrôle Continu	QCM					

Seconde chance / Session de rattrapage - Épreuves

Type d'évaluation	Nature de l'épreuve	Durée (en minutes)	Nombre d'épreuves	Coefficient de l'épreuve	Note éliminatoire de l'épreuve	Remarques
Epreuve terminale	Rapport					Rapport de bureaux d'études

Infos pratiques

Contacts

Andre Benine-neto

✉ Andre.Benine-Neto@bordeaux-inp.fr

