

<b>AU.01</b>		<b>SYSTEMES ASSERVIS LINEAIRES ET REGULATION INDUSTRIELLE</b>			
<b>Objectifs :</b> <i>Présentation des systèmes asservis linéaires ainsi que des différentes techniques de régulation industrielles</i>					
<b>Public concerné</b>			<b>Pré-requis</b>		
<i>Ingénieurs en génie électrique</i>			<i>Analyse - Electricité</i>		
<b>Niveau</b>	<b>Session (s)</b>	<b>Durée</b>	<b>Début</b>	<b>Fin</b>	<b>Volume horaire</b>
<i>II</i>	<i>1</i>	<i>4 jours</i>	<i>9h</i>	<i>16h</i>	<i>24 Heures</i>
<b>Répartition du volume horaire</b>					
<i>18 h de Cours ; 06 h de TP</i>					
<b>Contenu du programme</b>					
<p><b>I- INTRODUCTION AUX ASSERVISSEMENTS LINEAIRES</b>  <i>Chaînes de commande</i>  <i>Système asservi</i>  <i>Classification des systèmes asservis</i></p> <p><b>II- MODELISATION DES SYSTEMES DYNAMIQUES LINEAIRES CONTINUS</b>  1. <i>Comportement d'un système dynamique</i>  2. <i>Fonction de Transfert</i>  3. <i>Modèle de commande</i>  4. <i>Représentation graphique du lieu de transfert</i></p> <p><b>III- ETUDE DES SYSTEMES LINEAIRES DU 1<sup>ier</sup> ET DU 2<sup>ème</sup> ORDRE</b>  1. <i>Systèmes linéaires continus du 1<sup>ier</sup> ordre</i>  2. <i>Systèmes linéaires continus du 2<sup>ème</sup> ordre</i></p> <p><b>IV- TECHNIQUES D'IDENTIFICATION DES PROCESSUS</b>  1. <i>Notion d'identification</i>  2. <i>Méthodologie</i>  3. <i>Modèle de Strejc- Modèle de Broïda</i></p> <p><b>V- TECHNIQUES INDUSTRIELLES DE REGULATION</b>  1. <i>Structure des régulations industrielles</i>  2. <i>Méthodes expérimentales de synthèse d'un PID</i>  3. <i>Méthodes empiriques : * Ziegler et Nichols, * Chien- Hrones-Reswick</i></p> <p><b>VI- EXPERIMENTATION</b>  1. <i>Régulation de position et de vitesse d'un moteur à courant continu</i>  2. <i>Régulation de niveau de liquide dans un réservoir</i>  3. <i>Régulation de température.</i></p>					
<b>Enseignant responsable du stage</b>		<b>Enseignant</b>		<b>Coût du stage (en H.T.)</b>	
<i>M. M. S. DJOUADI (EMP)</i>		<i>M. GUIATNI (EMP)</i>		<i>15000,00 DA</i>	