

TABLE DES MATIÈRES

<u>INTRODUCTION</u>	1
Chapitre 11. <u>METHODE DU PREMIER HARMONIQUE</u>	3
11. 1. - Transmittance équivalente d'un organe non linéaire	3
11. 2. - Système asservi non linéaire	8
11. 3. - Stabilité d'un système asservi non linéaire en chaîne fermée	9
11. 4. - Précision d'un système asservi non linéaire	14
11. 5. - Conclusion	14
 T. 11. TRAVAUX DE LABORATOIRE	15
T. 11. 1. - Oscillations libres d'un servomécanisme de position non linéaire	15
T. 11. 2. - Asservissement par "plus ou moins"	19
 Chapitre 12. <u>METHODE DU PLAN DE PHASE</u>	26
12. 1. - Principe	26
12. 2. - Trajectoires de phase d'un système du deuxiè- me ordre linéaire	28
12. 3. - Exemple de système non linéaire : asservisse- ment par "plus ou moins"	32
 T. 12. TRAVAUX DE LABORATOIRE	37
Trajectoires de phase d'un servomécanisme de posi- tion	37
 EXERCICES AVEC SOLUTIONS	
E. 11. - Exercices sur le chapitre 11	43
E. 12. - Exercices sur le chapitre 12	51