

Sommaire :

1. Introduction à l'asservissement

- Définition et principes de l'asservissement
- Types de systèmes asservis

2. Modélisation des systèmes

- Modèles mathématiques des systèmes dynamiques
- Systèmes linéaires et non linéaires

3. Régulation

- Principes de régulation
- Régulateurs PID : conception et mise en œuvre
- Méthodes de tuning des régulateurs

4. Analyse des systèmes

- Réponse en fréquence
- Stabilité des systèmes
- Critères de stabilité

5. Commande analogique

- Principes de la commande analogique
- Systèmes de contrôle analogique

6. Applications pratiques

- Études de cas et exemples concrets
- Problèmes d'application

7. Exercices et problèmes d'application

- Exercices pratiques pour consolider les connaissances
- Solutions et explications