

Au vu du contexte sanitaire lié à la propagation du coronavirus, les modalités d'organisation et d'évaluation des unités d'enseignement ont pu, dans différentes situations, être adaptées ; ces éventuelles nouvelles modalités ont été -ou seront- communiquées par les enseignant-es aux étudiant-es.

5 crédits	30.0 h + 30.0 h	Q1
-----------	-----------------	----

Enseignants	Hendrickx Julien ;
Langue d'enseignement	Anglais
Lieu du cours	Louvain-la-Neuve
Préalables	Formation de base en automatique (niveau INMA 1510) et en mathématiques (niveau d'un début de master en ingénierie).
Thèmes abordés	Méthodes de synthèse de lois de commande basées sur des modèles (Commande prédictive, commande LQ, commande adaptative, commande par observateur); Mise en oeuvre de la régulation numérique.
Acquis d'apprentissage	Eu égard au référentiel AA, ce cours contribue au développement, à l'acquisition et à l'évaluation des acquis d'apprentissage suivants : • AA1.1, AA1.2, AA1.3 • AA2.1, AA2.2, AA2.3, AA2.4 • AA3.1, AA3.2 • AA5.3, AA5.4, AA5.5, AA5.6 • AA6.4 Plus précisément, au terme du cours, l'étudiant sera capable de : 1. choisir une méthode de commande adaptée à un contexte donné - synthétiser des contrôleurs de type PID, placement de pôles avec observateurs, LQ/LQG et commande prédictive dans des cas simples - donner une représentation mathématique d'un système échantillonné sur base d'une représentation du système initial. - être conscient des problématiques de robustesse et de limitations de performances - trouver des solutions techniques à des problèmes pratiques en commande. - approfondir par lui-même ses connaissances sur des sujets avancés de commande sur base du cours. Acquis d'apprentissage transversaux : • Créer une synthèse d'un sujet technique nouveau sur base de sources diverses, et non concordantes • Communiquer ses résultats ou des concepts techniques nouveaux lors d'une présentation orale • Etre critique par rapport à des raisonnements techniques ---- <i>La contribution de cette UE au développement et à la maîtrise des compétences et acquis du (des) programme(s) est accessible à la fin de cette fiche, dans la partie « Programmes/formations proposant cette unité d'enseignement (UE) ».</i>
Modes d'évaluation des acquis des étudiants	En raison de la crise du COVID-19, les informations de cette rubrique sont particulièrement susceptibles d'être modifiées. Les étudiants seront évalués sur base • du (des) séminaire(s) qu'ils auront présenté(s) : cette évaluation porte sur la façon dont ils auront pu communiquer les idées présentées à l'auditoire, l'esprit critique et de synthèse qu'ils auront démontrés dans la préparation du séminaire, et la maîtrise du sujet qu'ils présentent. • des laboratoires • du/des devoirs • des rapports qui doivent être remis suite à chaque activité externe Les modalités précises de l'évaluation sont spécifiées en début d'année, et sont disponibles sur iCampus.
Contenu	• Discrétisation de modèles continus, théorème de Shannon, choix de périodes d'échantillonnage • Commande digitale classique (PID numériques) • Commande prédictive • Compensation prévisionnelle de perturbations mesurables • Commande multivariable, découplage, commande linéaire quadratique

	• Observateurs, filtre de Kalman • Saturations sur les commandes • Compensation de délais • Paramétrisation de Youla Kucera • Estimation réursive de modèles • Commande adaptative • Conception itérative de régulateurs • Synthèse de régulateurs par différentes méthodes en utilisant MATLAB et SIMULINK • Test de différentes méthodes de régulation sur deux procédés pilotes et comparaisons. Le cours comprend une série d'exposés sur des aspects théoriques de l'automatique ou à propos d'applications industrielles de contrôle développées par des membres du Laboratoire d'Automatique ainsi que des devoirs (exercices à remettre) et des séances de laboratoire. En outre, chaque étudiant devra faire une présentation orale d'un sujet théorique ou des résultats d'un des laboratoires ou encore d'un article décrivant une application industrielle.
Autres infos	Pré-requis: "LINMA1510 automatique linéaire" ou "LINMA2300 commande de procédés" Références: Cfr synopsis et livre de reference: "Computer Controlled Systems: Theory and Design" by K.J. Aström and B. Wittenmark, Prentice Hall, 1997.
Faculté ou entité en charge:	MAP

Programmes / formations proposant cette unité d'enseignement (UE)				
Intitulé du programme	Sigle	Crédits	Prérequis	Acquis d'apprentissage
Master [120] : ingénieur civil biomédical	GBIO2M	5		
Master [120] : ingénieur civil en mathématiques appliquées	MAP2M	5		
Master [120] : ingénieur civil électromécanicien	ELME2M	5		