

Logiciel d'aide à la conception et à l'optimisation de contrôleurs

Les solutions actuelles de synthèse de contrôleurs basées sur des PID n'incluent généralement pas les contraintes physiques de la boucle fermée. Cela oblige les concepteurs à de coûteux surdimensionnements dans la mise en œuvre. Malgré ces surcoûts, les performances des systèmes contrôlés ne sont pas garanties.

AVANTAGES CONCURRENTIELS

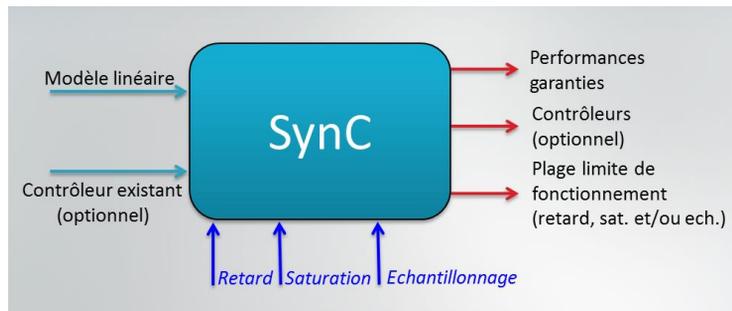
- Evite le surdimensionnement des actionneurs
- Assure les performances désirées
- Réduit les coûts de développement
- Réduction de la consommation énergétique

DESCRIPTION*

- Permet l'analyse des performances du système :
 - Niveau de saturation admissible
 - Borne du retard admissible
 - Borne de la fréquence d'échantillonnage
- Permet la synthèse automatique d'un contrôleur pour les performances désirées

APPLICATIONS

- Analyse des performances du système
- Synthèse automatique de contrôleur optimisé
- Dimensionnement des éléments de l'application
- Développement sur-mesure



PROPRIÉTÉ INTELLECTUELLE

- Droit d'auteur

ÉTAPES DE DÉVELOPPEMENT

- Démonstration de la technologie en environnement réel



SPÉCIFICATIONS TECHNIQUES

Performances	Garanties
Intégration contrôleur généré	Facile (matriciel)
Impact calculs (CPU/RAM)	Faible
Interopérabilité contrôleur généré	Forte (tous langages, OS, HW)
Paramètres d'entrée	Contrôleur (opt) Contraintes R/S/E (opt) Modèle linéaire incertain du système (espace d'état/fréquentiel)
Analyse approfondie du système	Interface Matlab sur PC standard

LABORATOIRE

- Équipe MAC



CONTACT

T. +33 (0)5 62 25 50 60
 numerique@toulouse-tech-transfer.com
 www.toulouse-tech-transfer.com

*Technologie soumise à licence.