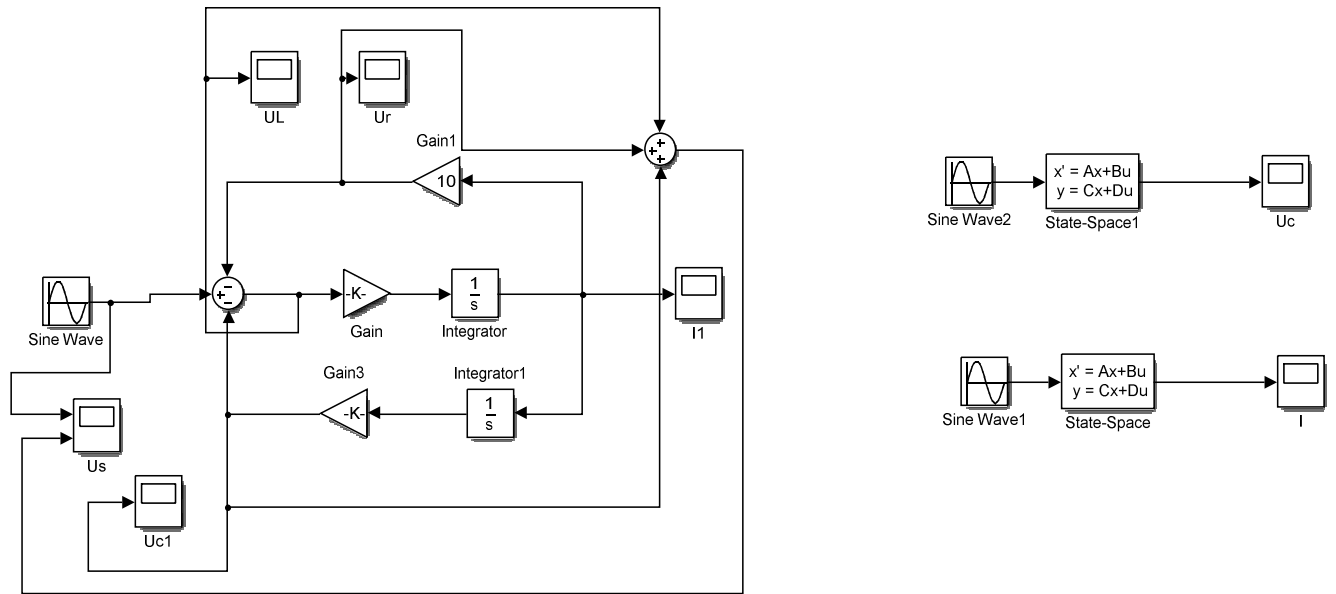


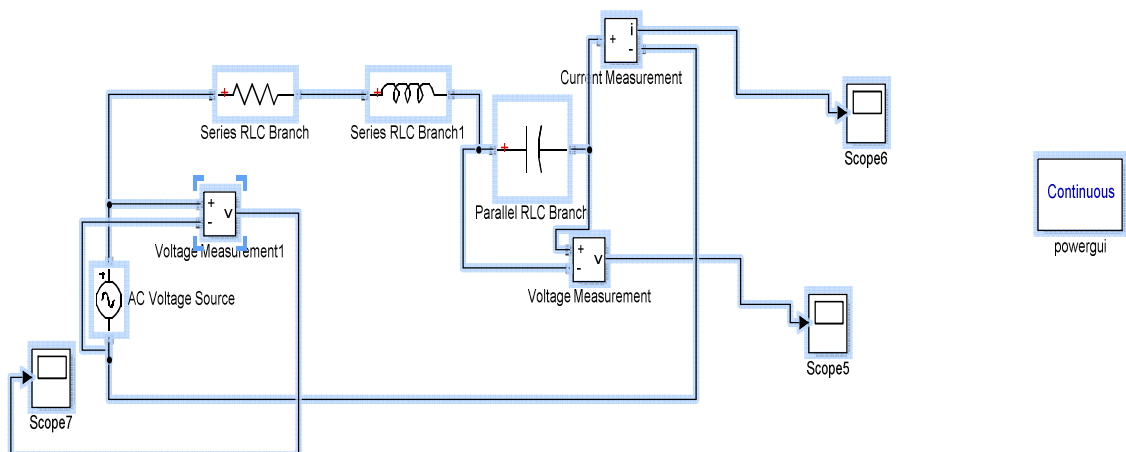
## TP1 Modélisation et simulation d'un circuit passif



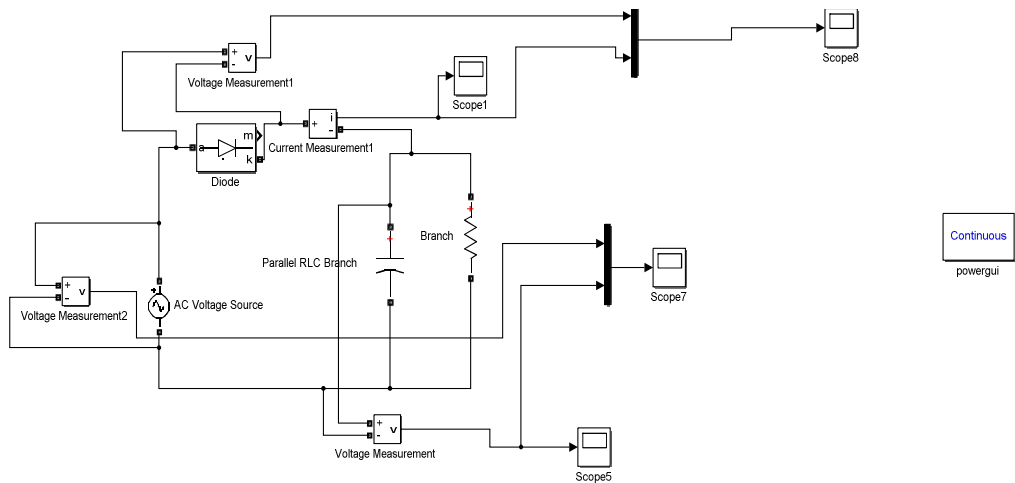
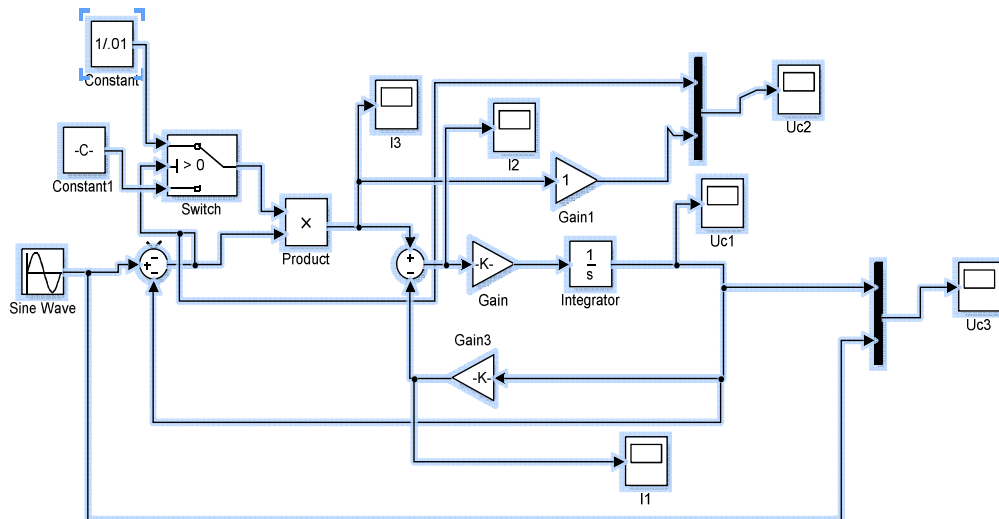
Dans la modélisation par schéma Bloc on peut avoir 2 sorties (I,U)

Pour la modélisation sous forme d'équations d'état les entrées sont  $U_c$  et  $I$

On recueille les variations de  $U_c$  et  $i$



## TP2 Modélisation et simulation d'un circuit actif

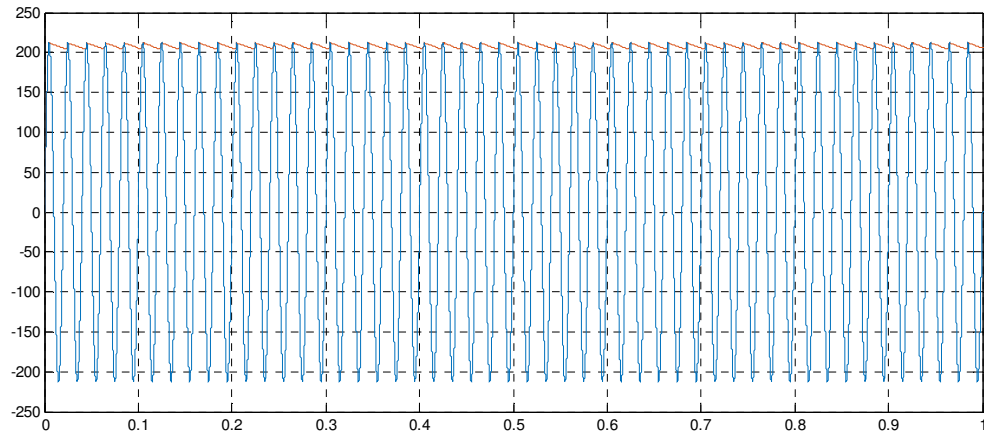


Vérification

$e-U_c > 0$  la diode conduit

$e-U_c < 0$  la diode bloquée

L'allure de  $i_d$  et  $U_d$



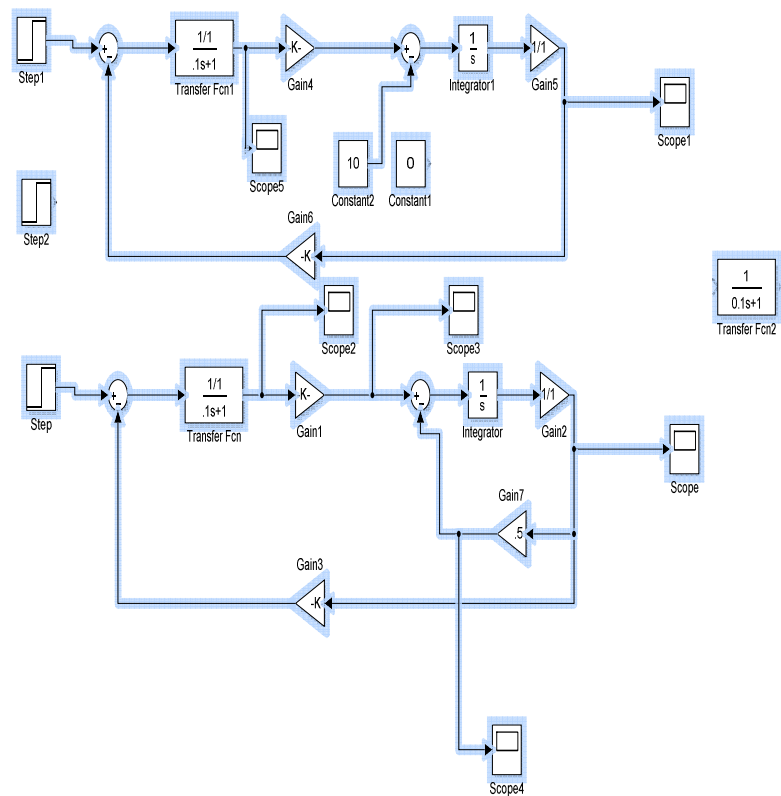
Les variations de  $e$  et  $U_c$

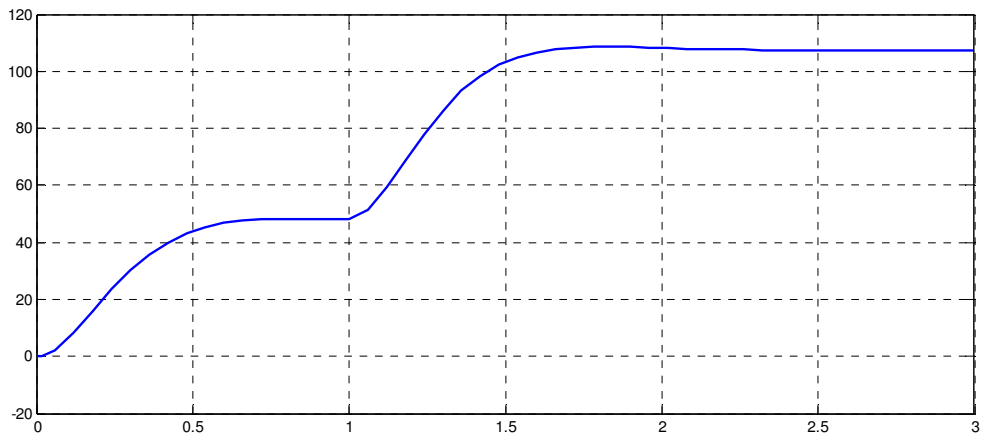
# TP3 Modélisation et simulation des convertisseurs electromecaniques

Modélisation schéma Bloc et La représentation d'Etat

La représentation d'état avec comme variables de sortie  $y=i$  et  $y=w$

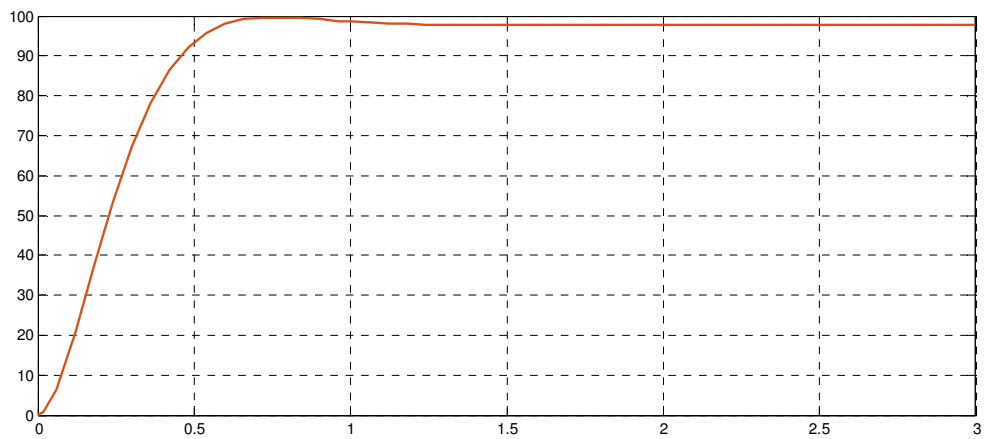
(représentation matricielle développée et expliquée au TP)





Vitesse pour un démarrage progressif en charge  $C_r=10Nm$

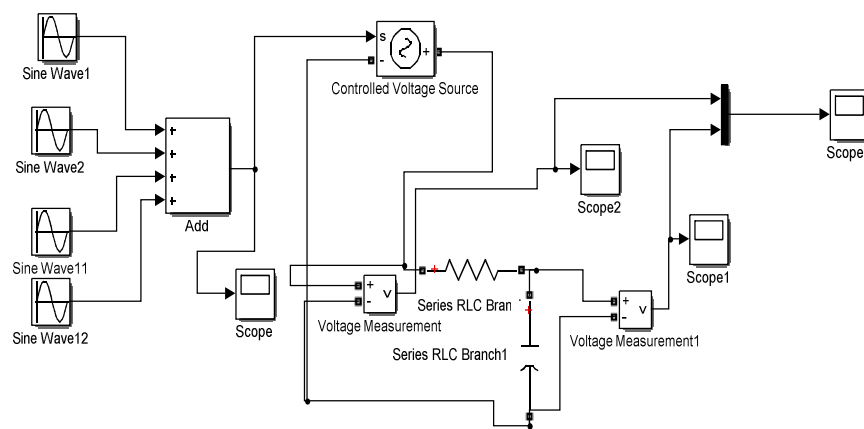
Vitesse pour un démarrage direct en charge  $C_r=0.5w$



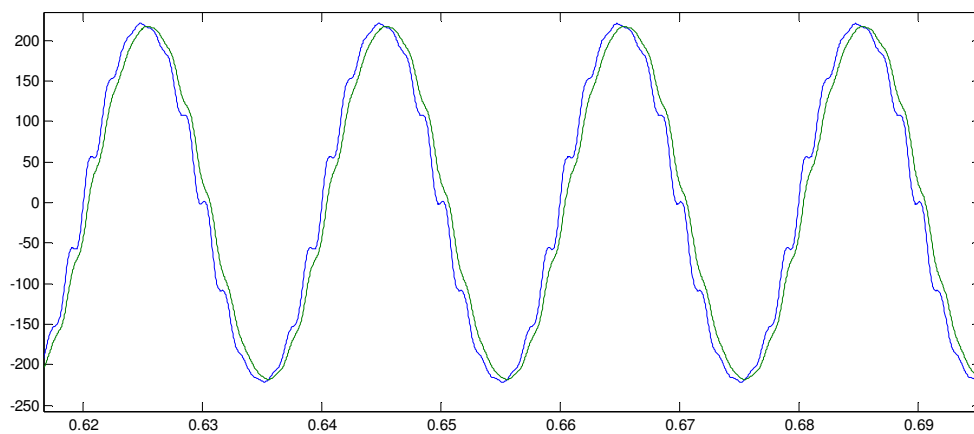
## TP4 Mesure directe de la reponse d'un système

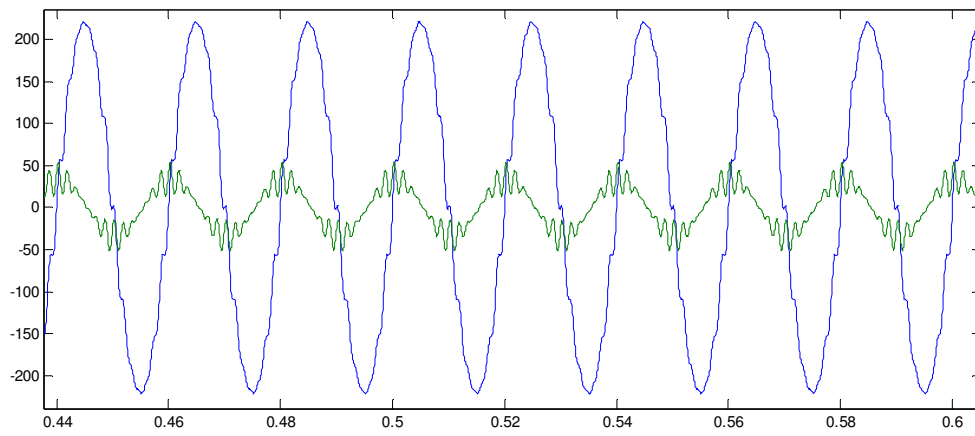
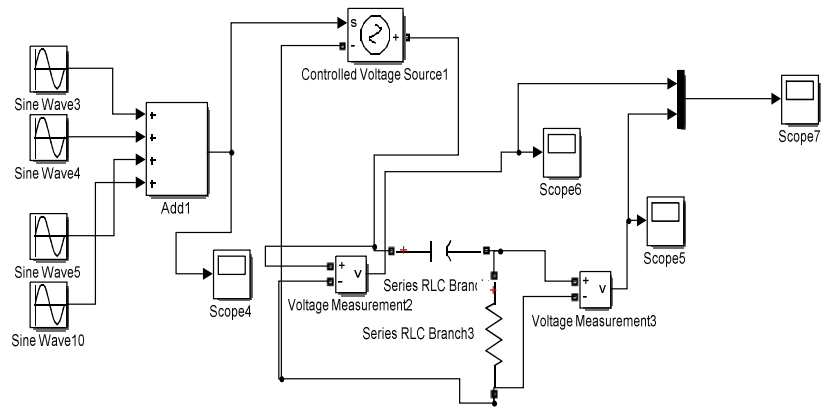
Dans ce TP on propose l'étude de la reponse d'un filtre passe Bas, filtre passe Haut, filtre passe Bande

Analyser les sorties et cela selon les fréquences pour les 3 filtres

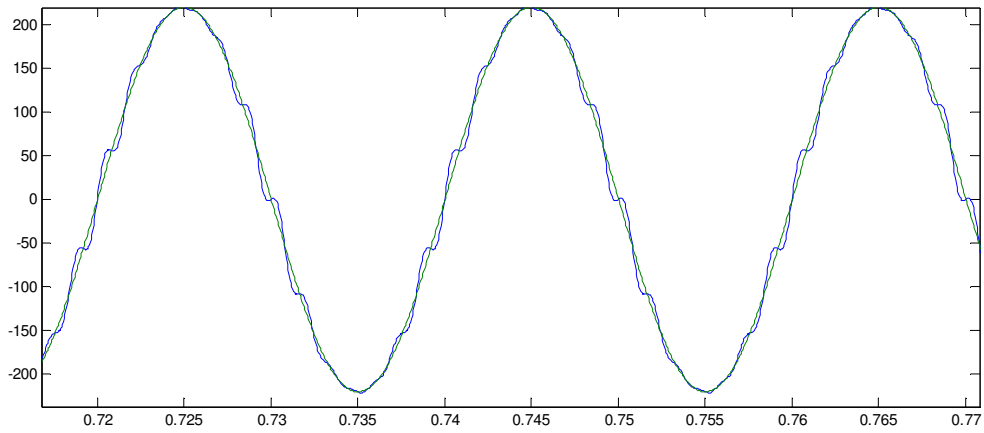
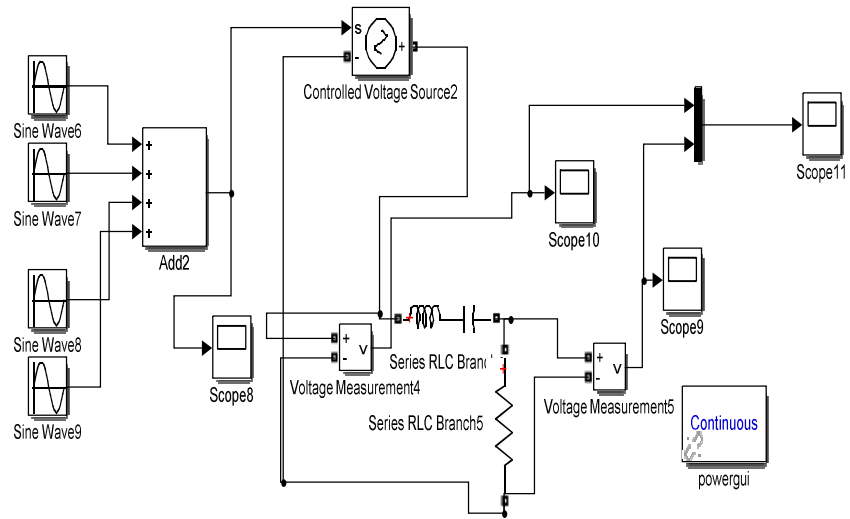


La sortie du scope3





La sortie du scope 7



La sortie du scope 11