L'objectif de cette série de TP est la commande dans l'espace d'état de systèmes complexes et ce avec les techniques de commande optimale. Les systèmes traités sont un pendule inversé et un bras flexible (cf. figures ci-dessous).

Compétences visées : Commander des systèmes physiques et simulés en garantissant l'optimisation de critères de performances (temps, énergie, etc.).



**Pendule inverse**



**Bras flexible**

united luxury shop