

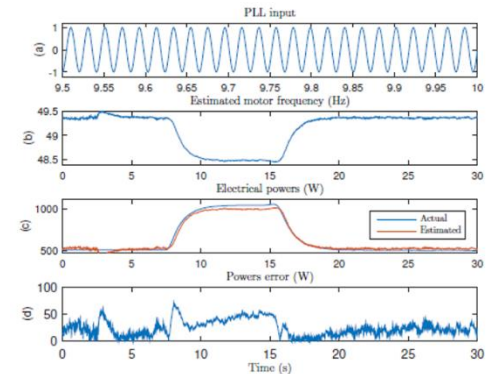


*Order tracking sans capteur mécanique, stationnarisation des signaux pour le diagnostic mécanique des machines électriques*

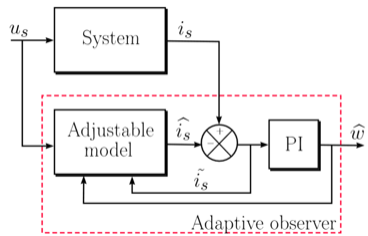
**Erik Etien Sébastien Cauet Laurent Rambault**

*LIAS – Université de Poitiers*

*erik.etien@univ-poitiers.fr*



*Fig.1: estimations par PLL*



*Fig.2: Observateurs*



*Fig.3: Banc d'essai*

*L'exposé portera d'une part, sur le développement de capteurs logiciels de position mécaniques utilisés pour exprimer les grandeurs caractéristiques des machines en fonction de la position mécanique de l'arbre. Par ailleurs, cette approche "signal" est complétée par une approche "système" dans laquelle le problème des modèles angulaires est abordé. Notre objectif est de rendre les modèles de machines indépendants de la variable temps "t" afin de rendre l'analyse et le contrôle indépendants des variations de vitesse.*