



Sommaire

- [1 Objectifs](#)
- [2 Fonctionnement](#)
- [3 Références](#)
 - [3.1 Correction des systèmes linéaires continus asservis](#)
 - [3.2 Correction des systèmes Asservis](#)
 - [3.3 Cours d'Automatique : les asservissements continus](#)

Objectifs

- Connaître la fonction du transfert d'un correcteur PI
- Savoir numériser la fonction du transfert d'un correcteur PI
- Etc.

Fonctionnement

L'objectif du tuto sera de numériser la fonction du transfert $C(p)=k_1+k_2/p$. k_1 est la constante proportionnelle, k_2 est la constante d'intégration.

Références

Ci-dessous des [cours](#) qui vont vous permettre d'assimiler le fonctionnement des correcteurs



Correction des systèmes linéaires continus asservis

- [Correction des systèmes Asservis](#)
- [Cours d'Automatique : les asservissements continus](#)

[Accueil Asservissement avec Arduino](#)

Click to rate this post!
[Total: 1 Average: 5]

•