



## Objectif

L'objectif du tuto est la discrétisation de la fonction du transfert  $H(p)$  ou  $H(s)$  d'un système du second ordre. Dans un premier temps on va écrire la sortie  $Y(p)$  en fonction de  $H$  et l'entrée  $X(y)$  :  $Y(p) = H(p) * X(p)$ . Ensuite effectuer la transformée de Laplace inverse, suivie par l'approximation de la dérivée première et la dérivée seconde pour obtenir  $y(n)$  (voir la vidéo pour plus des détails).

$$H(p) = \frac{K}{1 + \frac{2z}{\omega_0} p + \frac{p^2}{\omega_0^2}}$$

*Le tuto prochain sera dédié à l'implémentation sur Arduino et analyse de la réponse indicielle du système.*

[Accueil Asservissement avec Arduino](#)

Click to rate this post!

[Total: 2 Average: 5]