

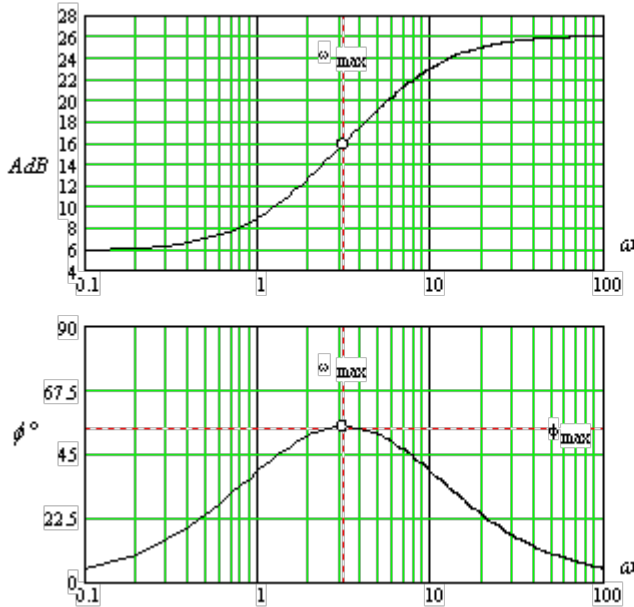


Sommaire

- [1 Objectifs](#)
- [2 Références des cours](#)
 - [2.1 Construction de correcteurs](#)
 - [2.2 Correction des systèmes linéaires continus asservis](#)
 - [2.3 Correction des systèmes Asservis](#)
 - [2.4 Cours d'Automatique : les asservissements continus](#)
 - [2.5 Méthodes de réglages des paramètres du régulateur PID](#)
 - [2.6 Tous les cours](#)

Objectifs

- Savoir la fonction du transfert du correcteur en avance de phase
- Savoir analyser le FT du correcteur et le [diagramme de Bode](#)
- Savoir la zone utile du correcteur
- Analyse basse fréquence et haute fréquence du correcteur
- Savoir les caractéristiques du correcteur
- Etc.



Résultats principaux

$$\omega_{\max} = \frac{1}{T\sqrt{a}}$$

$$\sin(\phi_{\max}) = \frac{a-1}{a+1}$$

Exemple tracé dans Bode

$K_r = 2$, $a = 10$ et $T = 0.1s$

$$\omega_{\max} = 3.162 \text{ rad/s}$$

$$\phi_{\max} \approx 55^\circ$$

$$A_{\min} \approx 6 \text{ dB}$$

$$A_{\max} \approx 26 \text{ dB}$$

Références des cours

Ci-dessous une liste non exhaustive des [cours](#) des correcteurs et systèmes linéaires asservis.

1. [Construction de correcteurs](#)
2. [Correction des systèmes linéaires continus](#)



asservis

3. [Correction des systèmes Asservis](#)
4. [Cours d'Automatique : les asservissements continus](#)
5. [Méthodes de réglages des paramètres du régulateur PID](#)
6. [Tous les cours](#)

Le prochain tuto sera dédié à l'implémentation et analyse de la réponse indicielle et à une rampe d'un correcteur en avance de phase avec Arduino.

[Accueil Asservissement avec Arduino](#)

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