



# Synthèse de correcteurs et architectures de commande



#### Composante

École Nationale Supérieure d'Électrotechnique d'Électronique d'Informatique d'Hydraulique et des Télécommunications

#### En bref

> Code: N7EE05C

## Présentation

### Objectifs

#### Etre capable de...

- · Choisir un type de correcteur adapté à un cahier des charges,
- · Faire des simplifications de modèles et déterminer leur domaine de validité,
- · Calculer les paramètres d'un correcteur P, PI, Avance de phase, PID selon différentes méthodes,
- · Choisir la méthode en fonction du contexte et du cahier des charges,

#### Description

- 1. Mise en situation : application support
- 2. **Intérêt de la boucle fermée :** boucle ouverte, boucle fermée, correction proportionnelle, stabilité, précision, rapidité = cruel dilemme!, **c**alcul du correcteur proportionnel / cahier des charges
- 3. **Correcteurs de type intégrale :** méthode de compensation du pôle dominant, méthode de l'optimum symétrique, méthode du 1/10. implantation
- 4. **Correcteurs de type dérivée :** calcul des paramètres par imposition de la bande passante, par la méthode compensation de pôle, implantation
- 5. Correcteurs de type PID : calcul par compensation de pôles, par combinaison PI Avance de phase





- 6. **Méthodes expérimentales de réglage de correcteurs PI, PID :** Réglage d'expert, méthode de Broïda, de Ziegler Nichols et méthode du relais
- 7. **Architectures de commande :** Le PI et plus... Plus de variables d'état à contrôler ; Un peu d'anticipation **Conclusion : comparaisons, éléments de synthèse et de perspectives**

## Pré-requis obligatoires

- calculs élémentaires avec la transformée de Laplace : transformée d'un signal, transformée inverse, théorèmes de la valeur finale, de la valeur initiale, du retard...
- · calculs avec les nombres complexes,
- résolution d'équation différentielle du 1° et du 2° ordre
- · maîtrise des diagrammes de Bode et Nyquist

