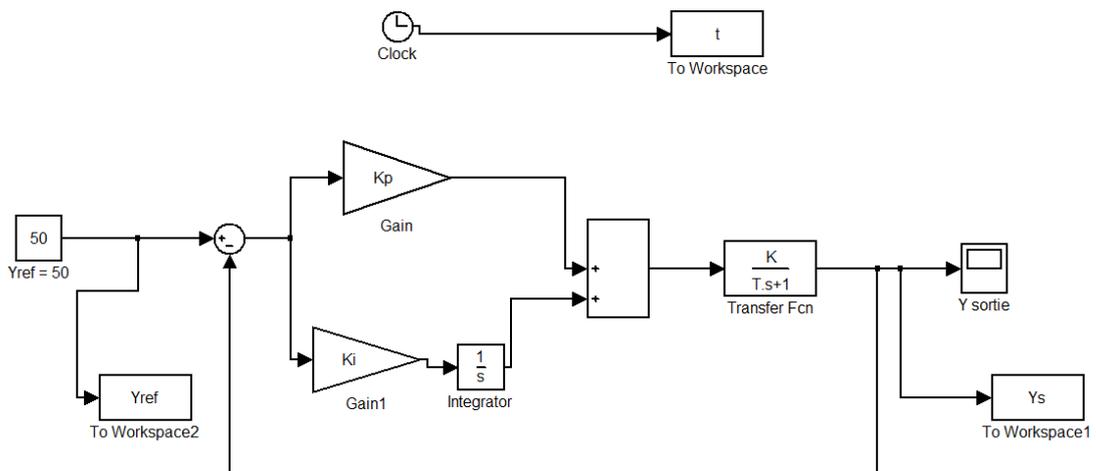


TP-3 Placement des Gains du Correcteur PI dans une boucle fermée d'asservissement

Soit le schéma bloc de régulation de la position du moteur à courant continu



Paramètres de simulation

R	1.35 Ω
L	0.0059H
J	0.036 Kg.m²
K_c	1.41 Nm/A
$K_v = \frac{e}{\omega}$	1.3878 $\frac{V}{rd/s}$
f	0.0045 $\frac{Nm}{rd/s}$
n	1500tr/mn
e	218V
$\omega = 2 \cdot \pi \cdot n/60$	157.0796rad/s

 **Paramètres des gains du correcteur PI**

Kp	4.95	0.495
Ki	5	50

 **Paramètres du système**

K	1
T	0.02S

Questions :

- 1- Donner l'objectif de TP
- 2- Réaliser le schéma Bloc sous MATLAB Simulink ;
- 3- Trouver la réponse temporelle ;
4. Donner une conclusion (5 ligne max).

NB : le dernier délai est programmé le 05/05/2020.

Bon courage

Références

[1] Mohamed Lamine HAMIDA, Farid KADI ‘ ‘ Identification et contrôle de la machine à courant continu par la Dspace 1103 ‘ ‘ Mémoire de Fin d’Études de MASTER ACADEMIQUE, UNIVERSITE MOULOUD MAMMERI DE TIZI-OUZOU, 2015.