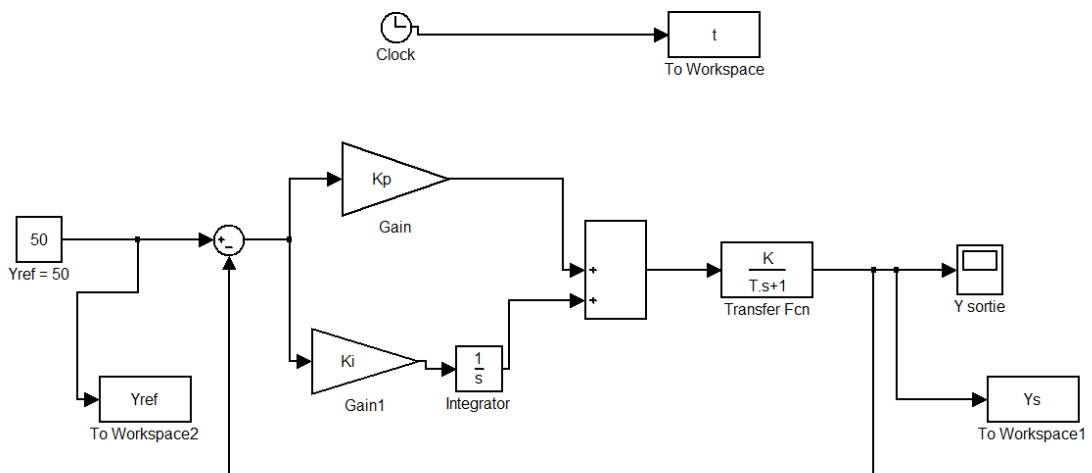


TP-3 Placement des Gains du Correcteur PI dans une boucle fermée d'asservissement

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



Paramètres de simulation

R	1.35Ω
L	$0.0059H$
J	$0.036 Kg.m^2$
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	$218V$
$\omega = 2. \pi. n/60$	$157.0796rad/s$

 **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.