Table 4.4 – Réglages de Takahashi pour un régulateur PID numérique filtré.

Méthodes apériodiques Boucle ouverte	Systèmes stables, instables ou intégrateurs	$ \begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	Instable on intégrateur $E = Stable$ Pente : $a=E/T$	$k_p=rac{1}{a( au+T_e)}$		$egin{array}{lcl} k_p & = & rac{1.2}{a( au+T_e)} - 0.5k_iT_e \ k_i & = & rac{0.6}{a( au+0.5T_e)^2} \ k_d & = & rac{0.5}{a} \end{array}$
Méthode de pompage Boucle fermée	Systèmes stables ou instables en boucle ouverte	0 + BOZ Système y	$T_{osc}$	$k_p=0.5K_{osc}$	$k_p = 0.45 K_{osc} - 0.5 k_i T_e \ k_i = 0.54 rac{K_{osc}}{T_{osc}}$	$egin{array}{lcl} k_p & = & 0.6 K_{osc} - 0.5 k_i T_e \ & k_i & = & 1.2 rac{K_{osc}}{T_{osc}} \ & k_d & = & rac{3}{40} K_{osc} T_{osc} \end{array}$
				Ь	P.I	P.I.D