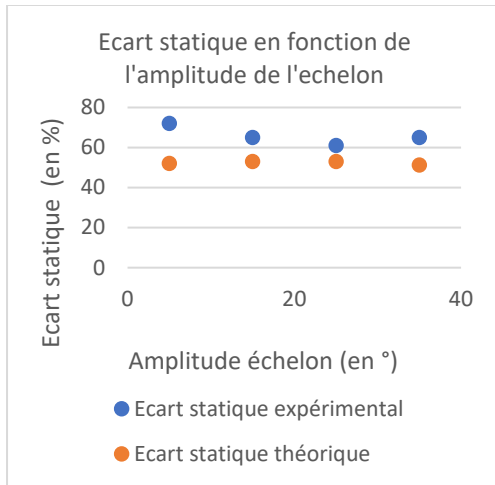
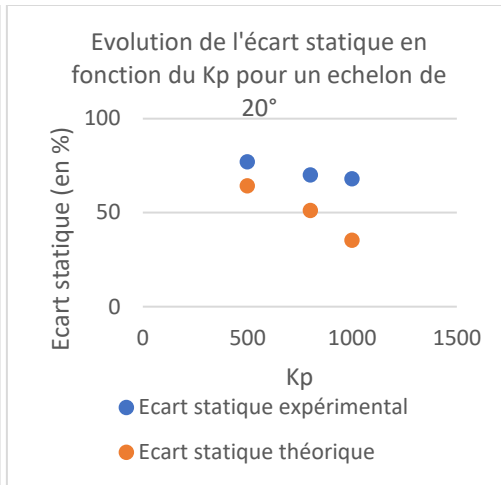


## NACELLE DE DRONE : Réglage d'un correcteur PID

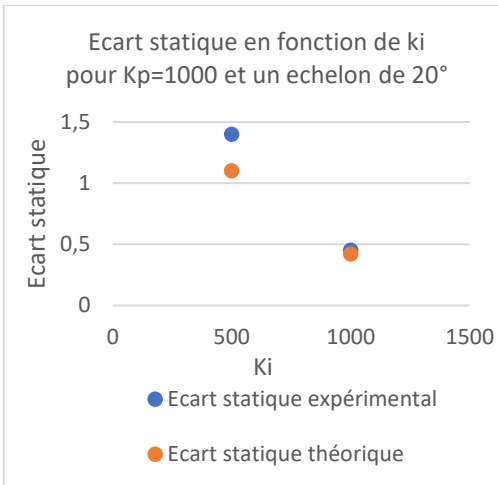
Modification de l'amplitude d'entrée



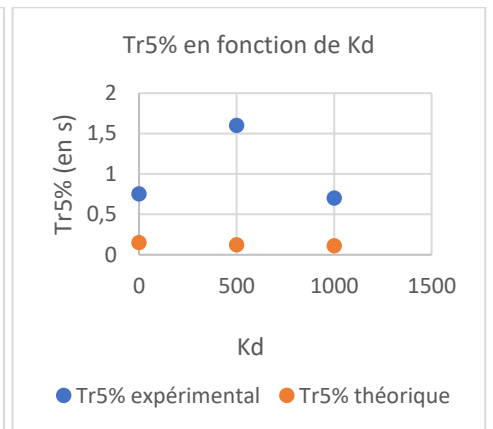
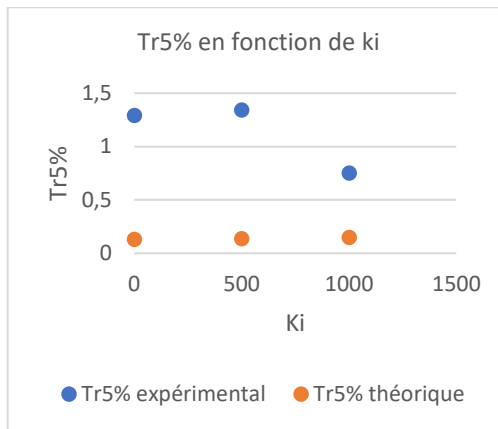
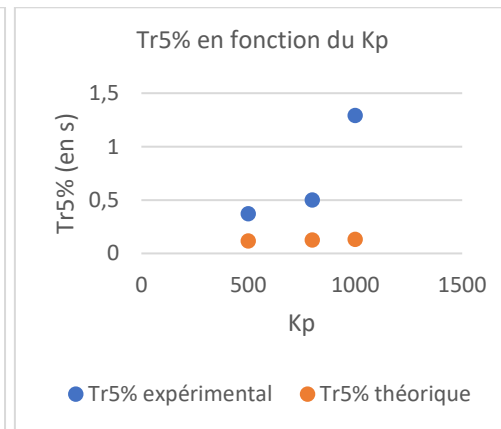
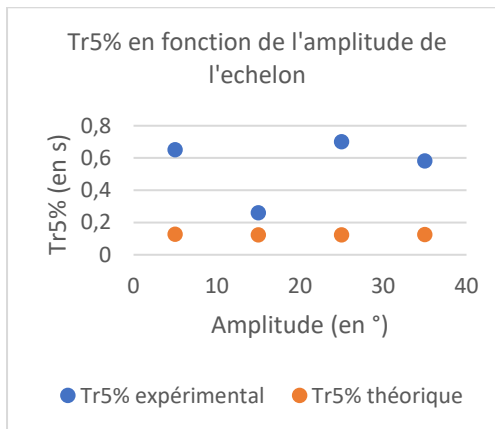
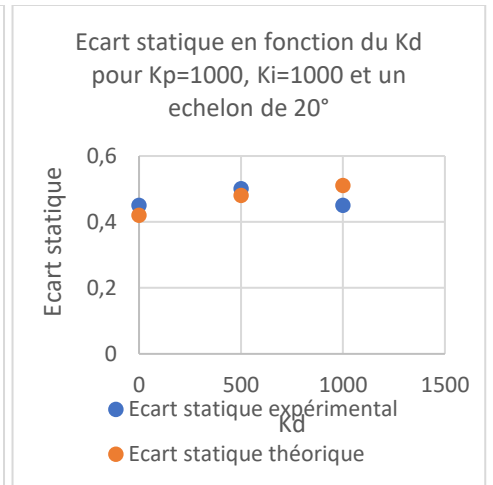
Modification de Kp



Modification Ki



Modification Kd



Observation d'un important écart statique mais un bon temps de réponse à 5%

Augmentation du Kp améliore la précision mais augmente le temps de réponse à 5 %

Augmentation du Ki améliore fortement la précision et diminue le temps de réponse à 5 % mais augmente l'instabilité

Augmentation du Kd améliore la précision, diminue le temps de réponse à 5% et diminue les vibrations

**CONCLUSION** : On a un bon compromis pour un échelon d'amplitude 20°, pour Kp=1000, Ki=1000 et Kd=1000. Remplit le cahier des charges :

- Tr5% < 1,2 s , précision statique en position < 3% , marge de phase > 40° .