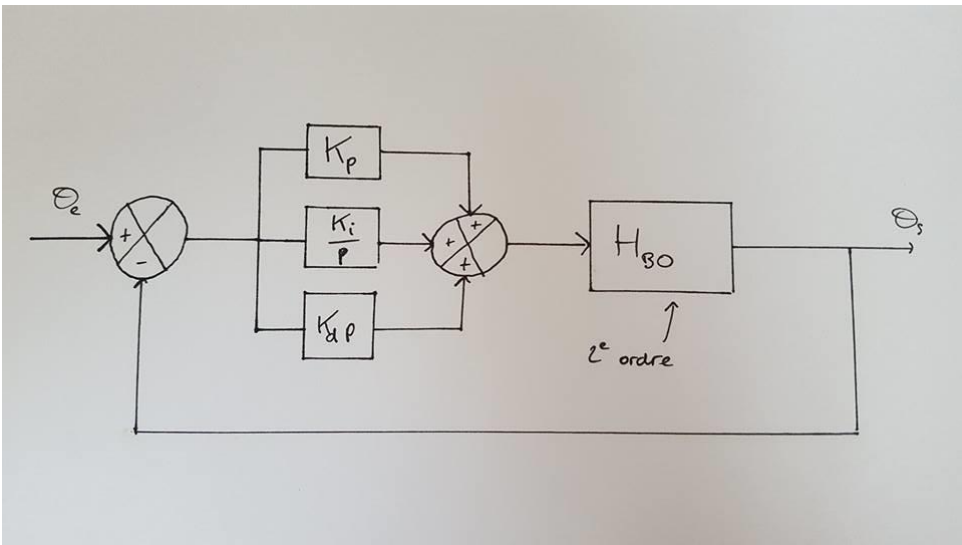


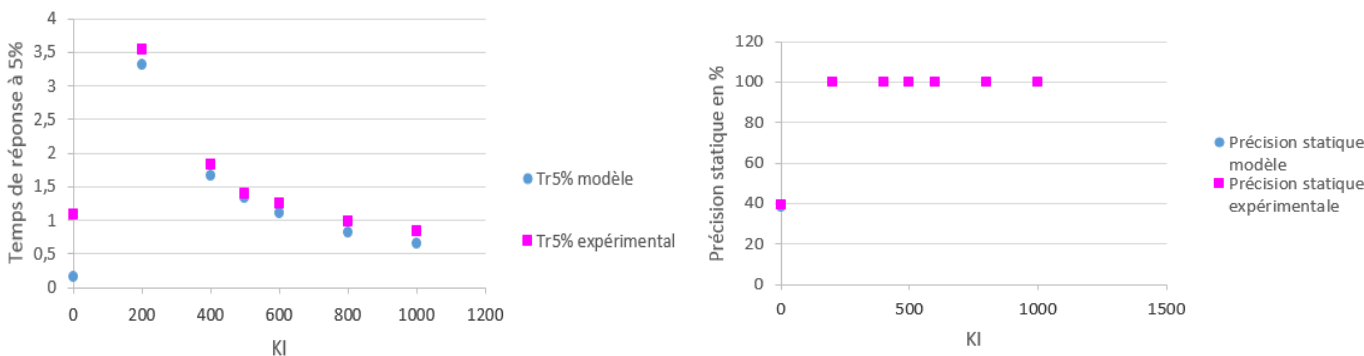
Présentation du système :

# Nacelle de drone :

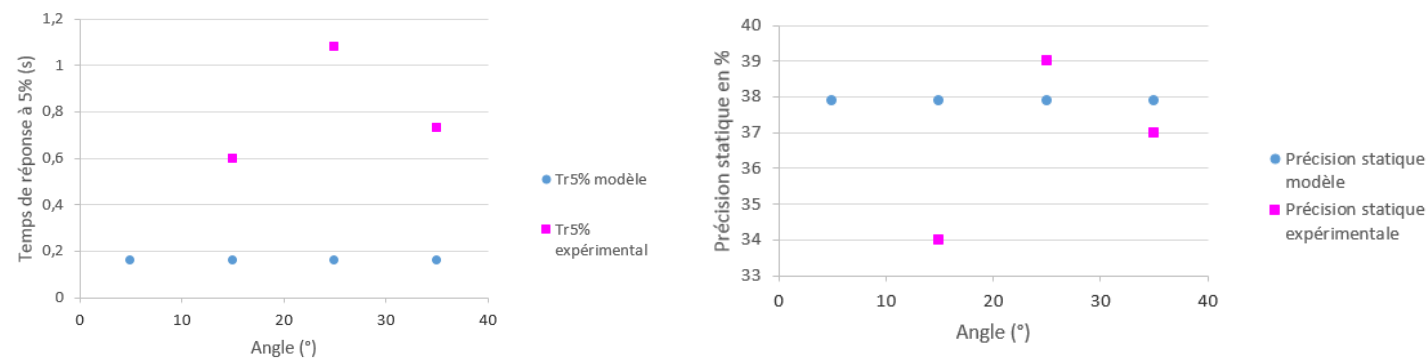
## Réglage d'un correcteur PID



Influence du gain intégral : Angle = 25° ; Kp = 1000 ; Kd = 0



Influence de l'angle : Kp = 1000 ; Ki = 0 ; Kd = 0



Réglage dans les conditions : Tr5% < 1.2s ; Précision > 97% ; Marge de phase > 40°  
Kp = 800 ; Ki = 600 ; Kd = 0

Influence du gain proportionnel: Angle = 25° ; Ki = 0 ; Kd = 0

