MAXPID: CORRECTION DES SYSTEMES ASSERVIS

MAXPID Evolution des performances selon la Comparaison de l'évolution temporelle des modèles avec et sans frottements. valeur de Ki avec Kp fixé 60 50 40 30 Angle (degr MAXPID 400 600 1000 200 800 1200 Temps (ms) Evolution des performances selon la **Conclusion:** Schémas blocs du système asservi : valeur de Kp avec Ki fixé influence de Kp: Comparaison Simulation/Experience précision : + stabilité: rapidité: + → Kp= 50 Ki= 0 exp --- Kp = 200 Ki = 0 exp Kp = 50 Ki=0 sim influence de Ki: précision : + stabilité: rapidité: Temps (ms)