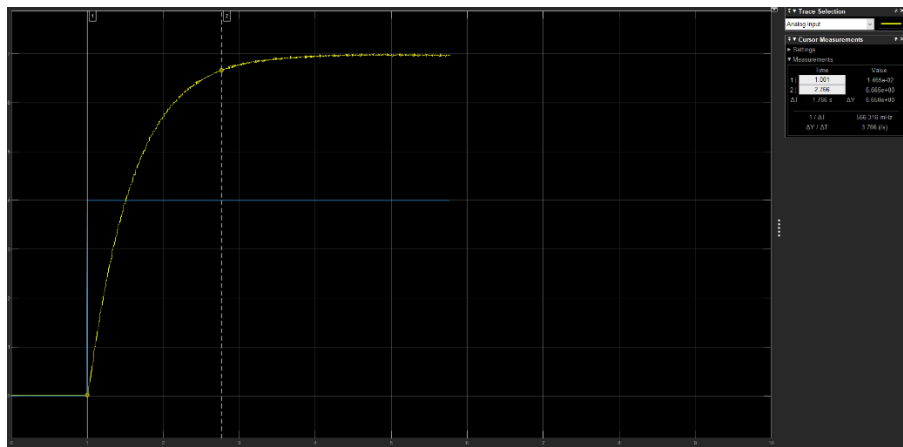


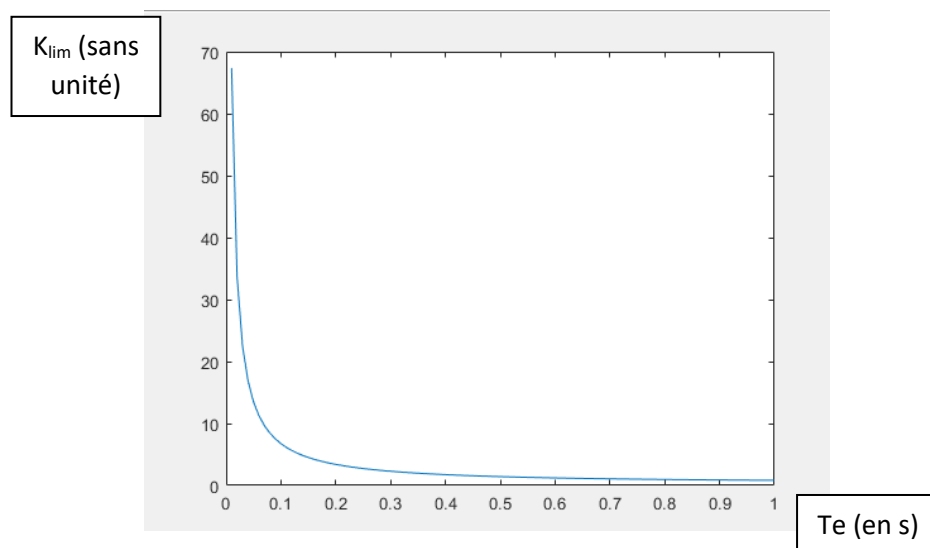
Annexes

Annexe 1 : Réponse à un échelon de notre système.

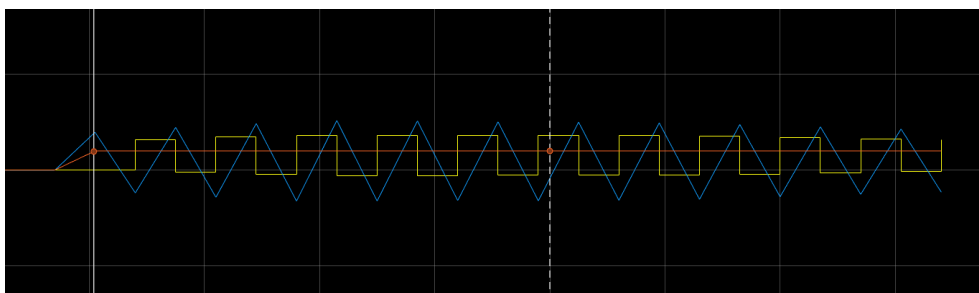


Bleu : Echelon de commande Jaune : Réponse du moteur

Annexe 2 : Evolution de K_{lim} en fonction de T_e

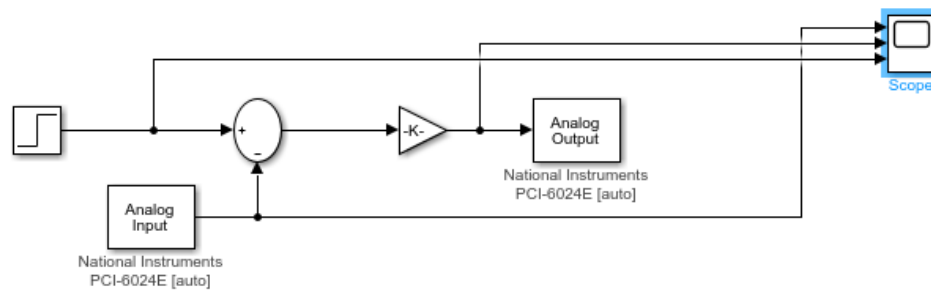


Annexe 3 : Auto-oscillations en simulation

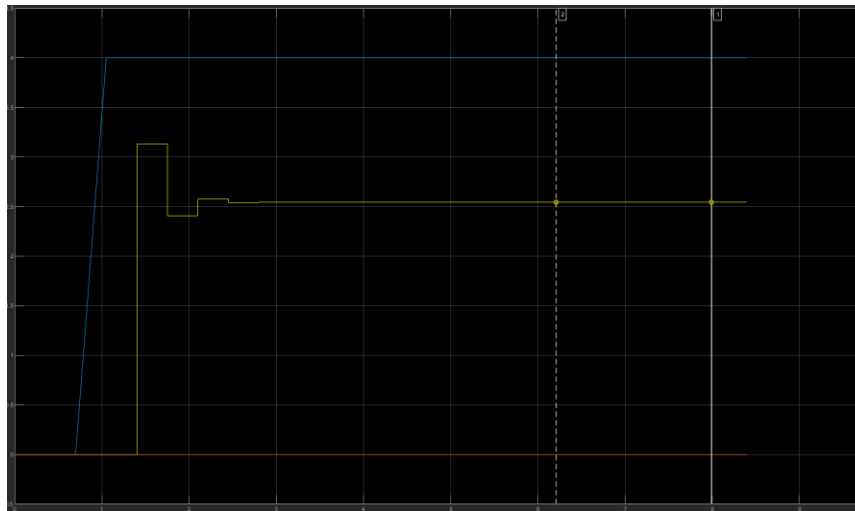


Rouge : Echelon de commande Jaune : Tension du moteur
Bleu : Tension de commande en sortie du moteur

Annexe 4 : Schéma Simulink utilisé pour les auto-oscillations expérimentales

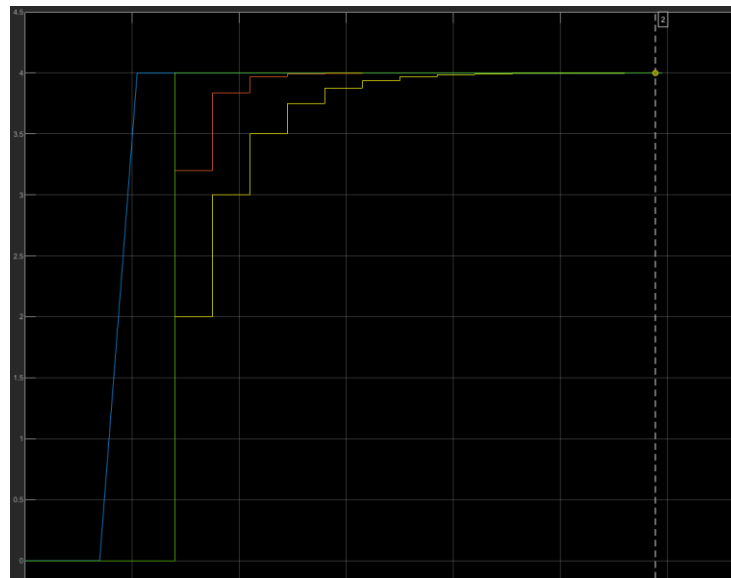


Annexe 5 : Erreur statique pour $K=1$



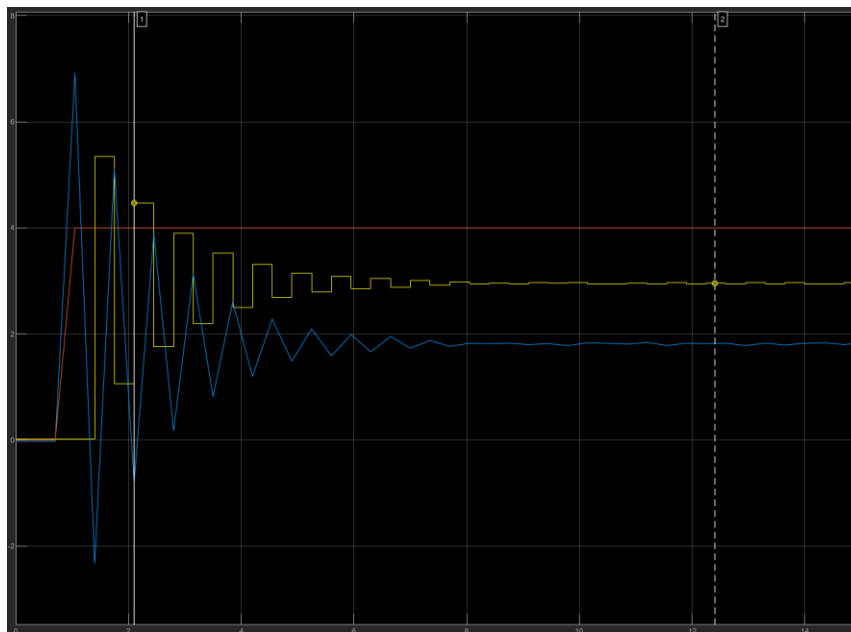
Rouge : Echelon de commande Jaune : Tension du moteur
Bleu : Tension de commande en sortie du moteur

Annexe 6 : Réponse à un step avec des valeurs de k_{damp} différentes.



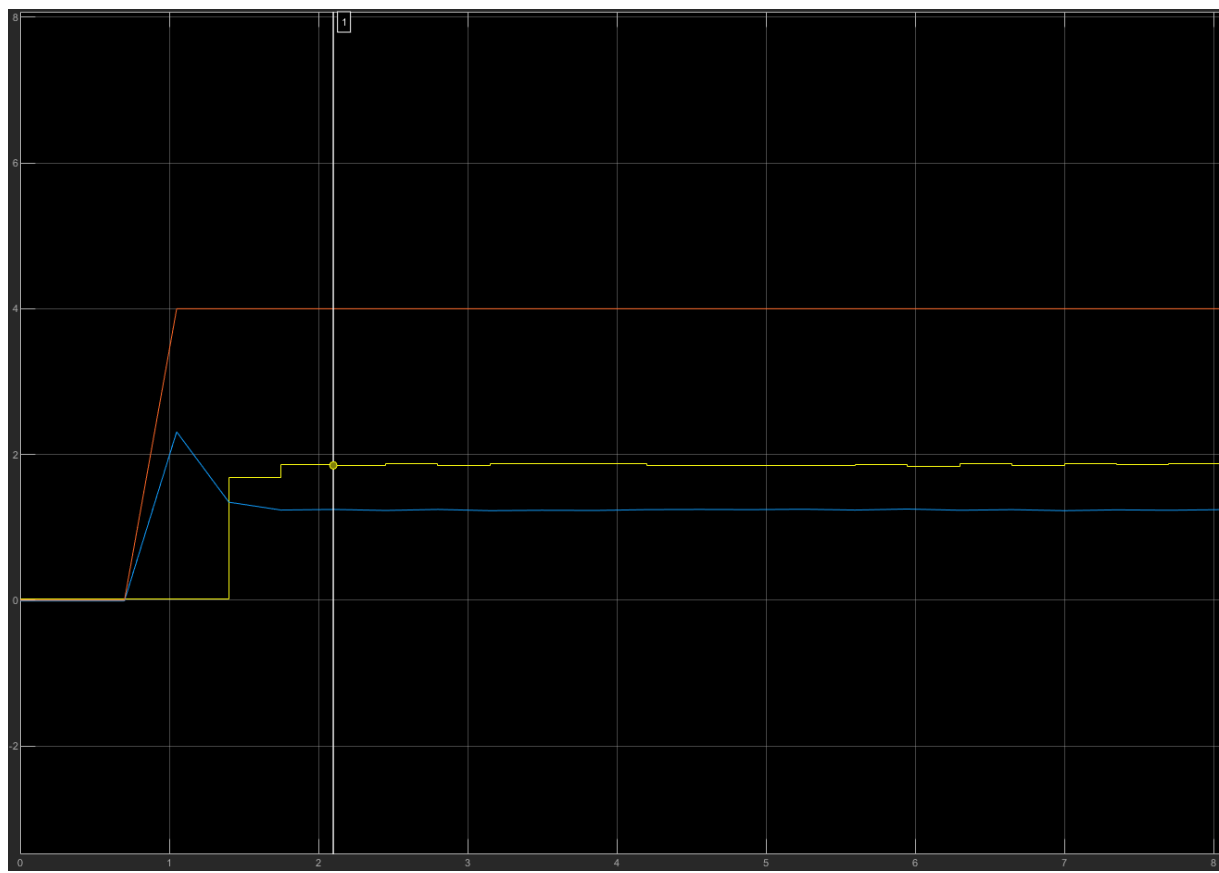
En vert, $k_{damp}=1$ En rouge, $k_{damp}=0.8$ En jaune, $k_{damp}=0.5$

Annexe 7 : Réponse indicielle avec $\rho=5$



Rouge : Echelon de commande Jaune : Tension du moteur
Bleu : Tension de commande en sortie du moteur

Annexe 8 : Réponse indicielle avec $\rho=1$



Rouge : Echelon de commande Jaune : Tension du moteur
Bleu : Tension de commande en sortie du moteur