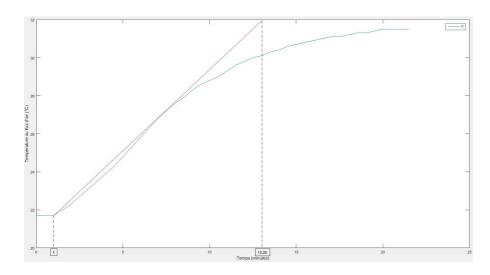
Calcul du PID:

on a choisi da prandre un 95 car le contrôle de motre révistance me nécessite par d'amélionation de stabilité. On a realisa un exparsiona de la min durant aqual on mascrait en temps rail le tamparature consque notre resistance est activae.



A l'aide de la lecture graphique on France: K = 3x, 5 T = 12, 264 Z = 1

da Janchian de notre PI est $C(p) = Kp(\Delta + \frac{A}{\pi p})$

avec $K_{\varphi} = 0.9 \frac{T}{Kz} = 0.35$ of $T_{i} = \frac{E}{0.3} = 3.33$

on a done notes PI fine $C(\rho) = 0.35(\Delta + \frac{\Lambda}{3.33\rho})$

En appliquant & transformée de daplace inverse, nous obtenors l'équation en lémps correspondance: $c(t) = 0.35 * (1 + e^{-\frac{1}{3.33}t})$