

La présente activité a pour finalité de vous familiariser avec la structure PID très utilisée en régulation ou asservissement.

Objectif :

On vous demande ici de réaliser la régulation de vitesse de la charge du palan de spectacle.

A disposition :

Dans l'objectif de pré-déterminer les paramètres de régulation vous disposez du modèle multi-physique du palan de spectacle (clic droit puis « enregistrer la cible du liens » [ici](#))



Travail demandé :

On vous demande de télécharger le modèle multi-physique du palan de spectacle (voir ci-avant) et de construire la structure de régulation PID et de tenter de régler les paramètres de régulation (gain proportionnel, temps intégral et temps dérivé) afin d'obtenir une réponse précise, stable et le plus rapide possible.

Modèle multi-physique :

Le modèle vous est donné ci-dessous.

