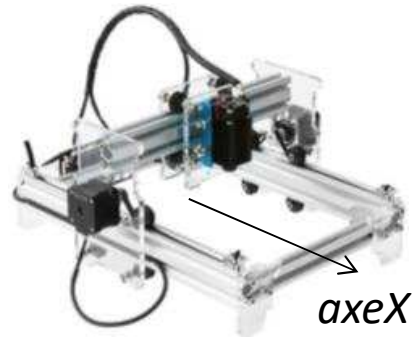


TD 1 : Mineure Automatique



Système de fonction de transfert :

$$H(p) = \frac{p - 3}{p^2 + 6p + 9}$$

Système du 1^{er} ordre avec un correcteur avance-retard de phase mal réglé (ex: moteur corrigé commandé en vitesse)

Soumis à une entrée :

$$E(p) = \frac{6}{p}$$

Échelon de valeur 6 (ex: consigne de 6V sur le moteur)

Aura une sortie :

$$S(p) = ? \xrightarrow{\mathcal{L}^{-1}} s(t) = ?$$

Exemple : vitesse de déplacement de l'axe X, au cours du temps