

# TP - Asservissement en distance du mBot : Correcteur PID

## Objectifs

- Comprendre la logique d'un asservissement en boucle fermée
- Utiliser le capteur ultrason pour mesurer une distance réelle
- Étudier séparément les rôles des termes P, I et D
- Analyser la stabilité, le dépassement, le bruit et l'erreur statique
- Interpréter les données fournies dans le moniteur série

## Prérequis

Lirairie mBot: [bibliotheque\\_arduino\\_mbot](#)

## Activité



Forcer le mBot à suivre une cible à 20 cm de distance.

### 1) Principe général de l'asservissement

Le robot doit se stabiliser à **20 cm** de l'obstacle.

L'erreur est définie par :  $e = D_{mes} - D_{cons}$

- si  $e > 0 \rightarrow$  le robot est trop loin  $\rightarrow$  avancer
- si  $e < 0 \rightarrow$  le robot est trop près  $\rightarrow$  reculer

La commande est donnée par un correcteur PID :  $v = K_p e + K_i \int e dt + K_d \frac{de}{dt}$

## Rôle des trois termes

- **P** : corrige proportionnellement à l'erreur
- **I** : supprime l'erreur statique mais peut provoquer des oscillations
- **D** : réduit le dépassement, amortit le mouvement

## Filtrage du dérivé

Le capteur ultrason étant bruyant, on utilise un dérivé filtré :

$$d_{filt} = \alpha d_{filt} + (1 - \alpha) \frac{e - e_{prev}}{dt}$$

## Anti-windup (limitation de l'intégrale)

$$I = \text{clip}(I + e dt, -I_{max}, I_{max})$$

Reset si inversion du signe de l'erreur :

$$e \cdot e_{prev} < 0 \Rightarrow I = 0$$

## Saturation moteurs

$$v = \begin{cases} V_{max} & \text{si } v > V_{max} \\ -V_{max} & \text{si } v < -V_{max} \\ v & \text{sinon} \end{cases}$$

## Zone de vitesse minimale

$$|v| < V_{min} \Rightarrow v = \begin{cases} V_{min} & \text{si } v > 0 \\ -V_{min} & \text{si } v < 0 \end{cases}$$


---

## 2) Travail demandé

### Partie A – Analyse conceptuelle

- Expliquer la signification physique de l'erreur  $e$ .
  - Pourquoi un système en boucle fermée est-il nécessaire ?
  - Donner le rôle séparé des termes P, I, D.
  - Pourquoi la dérivée doit-elle être filtrée ?
  - Quel est l'intérêt du mécanisme anti-windup ?
- 

### Partie B – Expérimentations

#### Étape 1 : Action P seule

- Mettre  $Ki = 0$  et  $Kd = 0$
- Faire varier  $Kp$  (2, 4, 6, 8...)

#### Questions :

- Une erreur statique persiste-t-elle ?
  - Y a-t-il un dépassement ?
  - Le robot oscille-t-il si  $Kp$  est trop grand ?
- 

#### Étape 2 : Action PI

\* Garder un  $Kp$  raisonnable (ex : 4 ou 6) \* Ajouter  $Ki$  (0.1 → 0.2)

**Questions :** \* L'erreur statique disparaît-elle ? \* Le robot devient-il plus oscillant ? \* Que provoque un  $Ki$  trop élevé ?

---

#### Étape 3 : Action PID

- Ajouter un terme dérivé  $Kd$  (0.5 ou 1.0)

#### Questions :

- Le dépassement diminue-t-il ?
  - La stabilité augmente-t-elle ?
  - Le dérivé amplifie-t-il le bruit ?
  - Le filtre ( $\alpha$ ) améliore-t-il les tremblements du robot ?
- 

## Partie C – Analyse des données série

Les données typiques affichées :

```
D = distance mesurée
e = erreur
v = commande moteur
I = intégrale
d = dérivée filtrée
```

### Questions :

- La commande  $v$  se rapproche-t-elle de 0 une fois stabilisé ?
  - L'intégrale atteint-elle les limites  $I_{max}$  ?
  - Le dérivé filtré est-il stable ou bruité ?
  - Observe-t-on un dépassement (overshoot) dans la distance  $D$  ?
- 

## 3) Synthèse finale

Rédiger un paragraphe répondant aux questions suivantes :

- Pourquoi  $P$  seul ne suffit-il pas ?
  - En quoi  $I$  améliore la précision mais peut dégrader la stabilité ?
  - Quel est le rôle du dérivé dans l'amortissement ?
  - Quel triplet ( $K_p, K_i, K_d$ ) est optimal pour VOTRE robot ? (justifier)
  - Pourquoi d'un robot à l'autre les réglages diffèrent-ils ?
- 

## 4) Bonus facultatif

- Ajouter une consigne variable via le port série
- Tracer les courbes  $D, e, v, I$  dans un tableur
- Tester 10 cm, 20 cm et 30 cm pour analyser la robustesse

```
#include "mCoreLite.h"

mCoreLite bot;
```

```

// ----- CONSIGNE -----
float Dcons = 20.0;           // distance cible (cm)

// ----- PARAMÈTRES PID -----
float Kp = 6.0;               // proportionnel
float Ki = 0.15;              // intégral
float Kd = 0;                 // dérivé (amortissement)

// ----- MéMOIRES PID -----
float integral = 0.0;
float e_prev = 0.0;
unsigned long lastTime = 0;

// ----- SECURITE INTEGRALE (ANTI-WINDUP) -----
float Imax = 50.0;            // limite de l'intégrale

// ----- VITESSE -----
int Vmin = 60;                // évite les sifflements
int Vmax = 200;                // saturation

// ----- FILTRE DERIVÉ -----
// (évite les tremblements dus au bruit US)
float alpha = 0.7;             // 0 = pas de filtre, 1 = filtre fort
float d_filtered = 0.0;

void setup() {
  Serial.begin(115200);
  bot.botSetup();
  lastTime = millis();
}

void loop() {

  // ----- 1) MESURE -----
  float Dmes = bot.distanceCM();

  // ----- 2) ERREUR -----
  float e = Dmes - Dcons;

  // ----- 3) TEMPS -----
  unsigned long now = millis();
  float dt = (now - lastTime) / 1000.0;
  if (dt <= 0) dt = 0.001;    // sécurité
  lastTime = now;

  // ----- 4) ZONE MORTE -----
  if (fabs(e) < 1.0) {
    integral = 0;              // détendre l'intégrale
    bot.motors(0,0);
    debug(Dmes, e, 0, integral, 0);
    return;
  }

  // ----- CALCUL -----
  float u = Kp * e + Ki * integral + Kd * (e - e_prev) / dt;
  if (u > Imax) u = Imax;
  if (u < -Imax) u = -Imax;
  u = alpha * u + (1 - alpha) * d_filtered;
  d_filtered = u;

  // ----- MISE EN MARCHÉ -----
  if (u > 0) bot.motors(100, 100);
  if (u < 0) bot.motors(-100, -100);
}

```

```
}

// ----- 5) INTÉGRALE + ANTI-WINDUP -----
integral += e * dt;
if (integral > Imax) integral = Imax;
if (integral < -Imax) integral = -Imax;

// Réinitialisation si inversion de signe de l'erreur
if (e * e_prev < 0) integral = 0;

// ----- 6) DÉRIVÉE (/!\ capteur bruyant) -----
float derivative = (e - e_prev) / dt;
e_prev = e;

// Filtre passe-bas sur le dérivé
d_filtered = alpha * d_filtered + (1 - alpha) * derivative;

// ----- 7) SORTIE PID -----
float v = Kp * e + Ki * integral + Kd * d_filtered;

// ----- 8) SATURATION -----
if (v > Vmax) v = Vmax;
if (v < -Vmax) v = -Vmax;

// ----- 9) VITESSE MINIMALE -----
if (fabs(v) > 0 && fabs(v) < Vmin) {
    v = (v > 0) ? Vmin : -Vmin;
}

// ----- 10) ACTION -----
// v > 0 → avancer (cible trop loin)
// v < 0 → reculer (cible trop proche)
bot.motors(-v, v);

// ----- 11) DEBUG -----
debug(Dmes, e, v, integral, d_filtered);
}

// ===== DEBUG =====
void debug(float D, float e, float v, float I, float d) {
    Serial.print("D=");
    Serial.print(D);
    Serial.print(" e=");
    Serial.print(e);
    Serial.print(" v=");
    Serial.print(v);
    Serial.print(" I=");
    Serial.print(I);
    Serial.print(" d=");
}
```

```
    Serial.println(d);  
}
```

From:

<https://mistert.freeboxos.fr/dokuwiki/> - **Wiki de Sébastien TACK**

Permanent link:

[https://mistert.freeboxos.fr/dokuwiki/doku.php?id=ssi\\_elec\\_asservissement\\_mbot&rev=1765192821](https://mistert.freeboxos.fr/dokuwiki/doku.php?id=ssi_elec_asservissement_mbot&rev=1765192821)

Last update: **2025/12/08 11:20**

