

REGULATION ET ASSERVISSEMENT

COURS

[TSSI cours asservissement.pdf](#)

MODELES MATLAB A SAUVEGARDER

[regulationPID_2022a.slx](#)

[filtreNumerique_2022a.slx](#)

TP - Régulation de vitesse d'un moteur à courant continu avec PID

Objectifs du TP

- Mesurer la vitesse d'un moteur CC avec un codeur incrémental
 - Comprendre la différence entre boucle ouverte et boucle fermée
 - Mettre en œuvre progressivement un correcteur P, puis PI, puis PID
 - Observer l'erreur statique, le dépassement et la sensibilité au bruit
-

Travail demandé

- Décrire la réponse du moteur en boucle ouverte
 - Tracer ou décrire la courbe vitesse / consigne pour P
 - Expliquer pourquoi un écart statique persiste
 - Montrer comment I supprime cet écart
 - Comparer les dépassements pour P, PI et PID
 - Conclure sur l'intérêt des trois termes du PID
-

1) Commande du moteur en boucle ouverte

Manipulations :

- Choisir le mode boucle ouverte
- Choisir une consigne en *tr/min*
- Observer la vitesse indiquée par le programme
- Bloquer légèrement l'axe du moteur avec le doigt

Observations attendues :

- La vitesse chute immédiatement lorsque l'axe est freiné
- Le moteur ne corrige pas cette chute : c'est normal en boucle ouverte
- La vitesse dépend de la charge, des frottements et de la tension

Conclusion : La boucle ouverte ne permet pas de maintenir une vitesse constante

2) Mise en place d'un correcteur P (Proportionnel)

Manipulations :

- Activer le correcteur proportionnel : $u = K_p \cdot e$
- Fixer une consigne (ex : 1500 tr/min)
- Le programme convertit automatiquement en ticks/s
- Freiner légèrement le moteur avec le doigt
- Augmenter progressivement K_p : 0.2 → 0.5 → 1.0 → 2.0

Observations attendues :

- Le moteur augmente la PWM pour compenser la perturbation
- La vitesse remonte partiellement
- Il reste un écart statique : $\text{vitesse réelle} < \text{consigne}$
- Si K_p devient trop grand : oscillations, vibrations, instabilité

Conclusion : Le correcteur P réduit l'erreur, mais ne la supprime pas

3) Mise en place du correcteur I (Intégral)

Manipulations :

- Ajouter le terme intégral : $u = K_p e + K_I \int e(t) dt$
- Débuter avec $K_I = 0.05$, puis 0.1 max
- Freiner l'axe puis relâcher

Observations attendues :

- L'erreur statique disparaît
- La vitesse atteint précisément la consigne
- Si K_I trop fort : dépassement, oscillations lentes, instabilité

Conclusion : Le correcteur I supprime l'erreur statique, mais ne doit jamais être trop fort

4) Mise en place du correcteur D (Dérivé)

Manipulations :

- Ajouter le terme dérivé : $u = K_p e + K_I \int e dt + K_D \frac{de}{dt}$
- Tester avec $K_D = 0.01$, puis 0.05
- Freiner l'axe pour observer la réaction

Observations attendues :

- Le système est mieux amorti
- Le dépassement diminue
- La stabilité augmente

Attention : Si K_D trop élevé → bruit, vibrations, instabilité

Conclusion : Le terme D stabilise le système, mais n'améliore pas la précision

Synthèse des rôles P / I / D

Correcteur	Rôle principal	Risques si trop fort
P	réduit l'erreur	oscillations
I	supprime l'erreur statique	dépassement, instabilité
D	amortit, stabilise	amplification du bruit

Code Arduino du TP (consigne en tr/min, PID en ticks/s)

```

/*
=====
  TP REGULATION : MODE BO / MODE PID
=====

MODE BO :
- PWM = conversion(consigne_tr/min)
- codeur mesure mais NE corrige PAS
- aucune régulation

MODE PID :
- consigne tr/min convertie en ticks/s
- codeur mesure vitesse
- PID corrige PWM
*/

const int TICKS_PAR_TOUR = 90; // à ajuster selon le codeur

// --- Pont en H ---

```

```
const int M_AV = 3;    // PWM forward
const int M_AR = 6;    // PWM reverse

// --- Codeur ---
const int canalA = 2;
const int canalB = 11;

volatile long ticks = 0;

// --- PID ---
float kp = 0.8;
float ki = 0.1;
float kd = 0.05;

float erreur, erreurPrec = 0;
float integral = 0;

float consigne_rpm = 0;    // consigne entrée par Serial (tr/min)
float consigne_ticks_s = 0; // consigne convertie pour le PID

// --- Modes ---
enum Mode { B0, PID_MODE };
Mode mode = B0;

// --- Mesure ---
unsigned long lastMeasure = 0;
const unsigned long period = 100; // 100 ms

// ===== INTERRUPTIONS CODEUR =====
void ISR_codeur() {
    if (digitalRead(canalB))
        ticks++;
    else
        ticks--;
}

// ===== CONVERSION tr/min -> PWM (B0) =====
int rpmToPWM(float rpm) {
    // Ajuste selon ton moteur
    // Ex : 0-150 tr/min -> 0-255 PWM
    if (rpm < 0) rpm = 0;
    if (rpm > 150) rpm = 150;

    return map(rpm, 0, 150, 0, 255);
}

// ===== CONVERSION tr/min -> ticks/s (PID) =====
```

```
float rpmToTicksSec(float rpm) {
    return (rpm * TICKS_PAR_TOUR) / 60.0;
}

// ===== COMMANDE MOTEUR =====
void setPWM(int pwm) {
    if (pwm >= 0) {
        digitalWrite(M_AR, LOW);
        analogWrite(M_AV, pwm);
    } else {
        digitalWrite(M_AV, LOW);
        analogWrite(M_AR, -pwm);
    }
}

// =====
//                               SETUP
// =====
void setup() {
    Serial.begin(9600);

    pinMode(M_AV, OUTPUT);
    pinMode(M_AR, OUTPUT);
    pinMode(canalB, INPUT);

    attachInterrupt(digitalPinToInterrupt(canalA), ISR_codeur, RISING);

    Serial.println("=== TP REGULATION : B0 / PID ===");
    Serial.println("Tapez B0 ou PID pour changer de mode.");
    Serial.println("Tapez une consigne en tr/min (ex : 150)");
}

// =====
//                               LOOP
// =====
void loop() {

    // ----- Lecture mode / consigne -----
    if (Serial.available() > 0) {
        String txt = Serial.readStringUntil('\n');
        txt.trim();

        if (txt.equalsIgnoreCase("B0")) {
            mode = B0;
            Serial.println("Mode = BOUCLE OUVERTE");
            return;
        }
    }
}
```

```
if (txt.equalsIgnoreCase("PID")) {
    mode = PID_MODE;
    Serial.println("Mode = PID");
    return;
}

// Sinon c'est une consigne tr/min
consigne_rpm = txt.toFloat();
consigne_ticks_s = rpmToTicksSec(consigne_rpm);

Serial.print("Consigne = ");
Serial.print(consigne_rpm);
Serial.print(" tr/min -> ");
Serial.print(consigne_ticks_s);
Serial.println(" ticks/s");
}

// ----- Mesure toutes les 100 ms -----
unsigned long now = millis();
if (now - lastMeasure < period) return;
lastMeasure = now;

long ticks_mes = ticks;
ticks = 0;

float vitesse_ticks_s = ticks_mes * (1000.0 / period);
float vitesse_rpm = (vitesse_ticks_s * 60.0) / TICKS_PAR_TOUR;

// =====
//                               MODE B0
// =====
if (mode == B0) {

    int pwm = rpmToPWM(consigne_rpm); // conversion directe consigne → PWM
    setPWM(pwm);

    Serial.print("[B0] consigne = ");
    Serial.print(consigne_rpm);
    Serial.print(" tr/min | vitesse = ");
    Serial.print(vitesse_ticks_s);
    Serial.print(" ticks/s | ");
    Serial.print(vitesse_rpm);
    Serial.print(" tr/min | PWM = ");
    Serial.println(pwm);

    return;
}
```

```
// =====  
//                               MODE PID  
// =====  
if (mode == PID_MODE) {  
  
    erreur = consigne_ticks_s - vitesse_ticks_s;  
    integral += erreur * (period / 1000.0);  
    float deriv = (erreur - erreurPrec) / (period / 1000.0);  
    erreurPrec = erreur;  
  
    float commande = kp * erreur + ki * integral + kd * deriv;  
  
    // saturation  
    if (commande > 255) commande = 255;  
    if (commande < -255) commande = -255;  
  
    setPWM(commande);  
  
    Serial.print("[PID] consigne = ");  
    Serial.print(consigne_rpm);  
    Serial.print(" tr/min | vitesse = ");  
    Serial.print(vitesse_ticks_s);  
    Serial.print(" ticks/s | ");  
    Serial.print(vitesse_rpm);  
    Serial.print(" tr/min | PWM = ");  
    Serial.println(commande);  
  
    return;  
}  
}
```

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

Permanent link:
https://mistert.freeboxos.fr/dokuwiki/doku.php?id=ssi_elec_regulation_asservissement

Last update: 2025/12/09 13:54

