

REGULATION ET ASSERVISSEMENT

COURS

[TSSI cours asservissement.pdf](#)

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 :

- * Envoyer une commande PWM fixe (ex : 50 %, puis 80 %)
- * 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 : 200 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 : **vitesse réelle < 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

```
// === TP : PID pour régulation de VITESSE d'un moteur CC ===
// Mesure vitesse = codeur incrémental sur interruption
// Consigne reçue par le Moniteur Série (en tr/min ou en ticks/s)

// --- Pont en H ---
const int M_AV = 3; // PWM forward
const int M_AR = 6; // PWM reverse

// --- Codeur incrémental ---
const int canalA = 2; // interruption 0
const int canalB = 11;

volatile long ticks = 0; // compteur modifié par ISR

// === PID ===
float consigne = 0; // vitesse ciblée (ex : en ticks/s)
float kp = 0.8; // gains PID : à régler en TP
float ki = 0.1;
float kd = 0.05;

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

// === Mesure période ===
unsigned long lastMeasure = 0;
const unsigned long period = 100; // calcul vitesse toutes les 100 ms

// === Prototypes ===
void ISR_codeur();
void commandeMoteur(float pwm);
float lireConsigne();

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 PID de vitesse ===");
Serial.println("Entrez une consigne en ticks/s (ex : 200):");
}

// ===== BOUCLE PRINCIPALE =====
void loop() {
  // --- Lecture consigne si disponible ---
  if (Serial.available() > 0) {
    consigne = lireConsigne();
    Serial.print("Nouvelle consigne = ");
    Serial.println(consigne);
  }

  // --- Boucle PID toutes les 100 ms ---
  unsigned long now = millis();
  if (now - lastMeasure >= period) {
    lastMeasure = now;

    long ticksMesures = ticks; // copie atomique
    ticks = 0;                // RAZ pour prochaine fenêtre

    float vitesse = ticksMesures * (1000.0 / period); // en ticks/s

    // ===== PID =====
    erreur = consigne - vitesse;
    integral += erreur * (period / 1000.0);
    float deriv = (erreur - erreurPrec) / (period / 1000.0);
    erreurPrec = erreur;

    float commande = kp * erreur + ki * integral + kd * deriv;

    // Limiter entre -255 et 255
    if (commande > 255) commande = 255;
    if (commande < -255) commande = -255;

    commandeMoteur(commande);

    // --- Affichage TP ---
    Serial.print("Consigne=");
    Serial.print(consigne);
    Serial.print(" | Vitesse=");
    Serial.print(vitesse);
    Serial.print(" | PWM=");
    Serial.println(commande);
  }
}
```

```
// ===== INTERRUPTIONS CODEEUR =====  
void ISR_codeur() {  
    if (digitalRead(canalB))  
        ticks++;  
    else  
        ticks--;  
}  
  
// ===== COMMANDE MOTEUR =====  
void commandeMoteur(float pwm) {  
    if (pwm >= 0) {  
        digitalWrite(M_AR, LOW);  
        analogWrite(M_AV, pwm);  
    } else {  
        digitalWrite(M_AV, LOW);  
        analogWrite(M_AR, -pwm);  
    }  
}  
  
// ===== LECTURE CONSIGNE =====  
float lireConsigne() {  
    String txt = Serial.readStringUntil('\n');  
    txt.trim();  
    return txt.toFloat();  
}
```

From:

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

Permanent link:

https://mistert.freeboxos.fr/dokuwiki/doku.php?id=ssi_elec_regulation_asservissement&rev=1764425350

Last update: 2025/11/29 14:09

