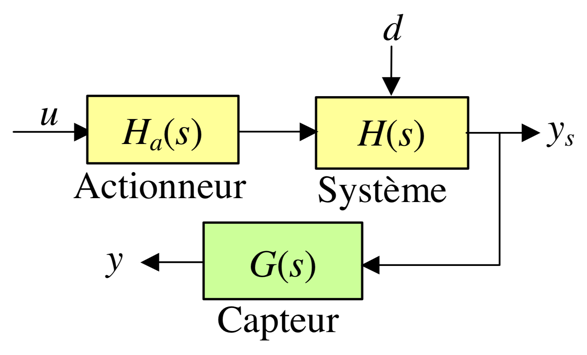
1. **INTRODUCTION**

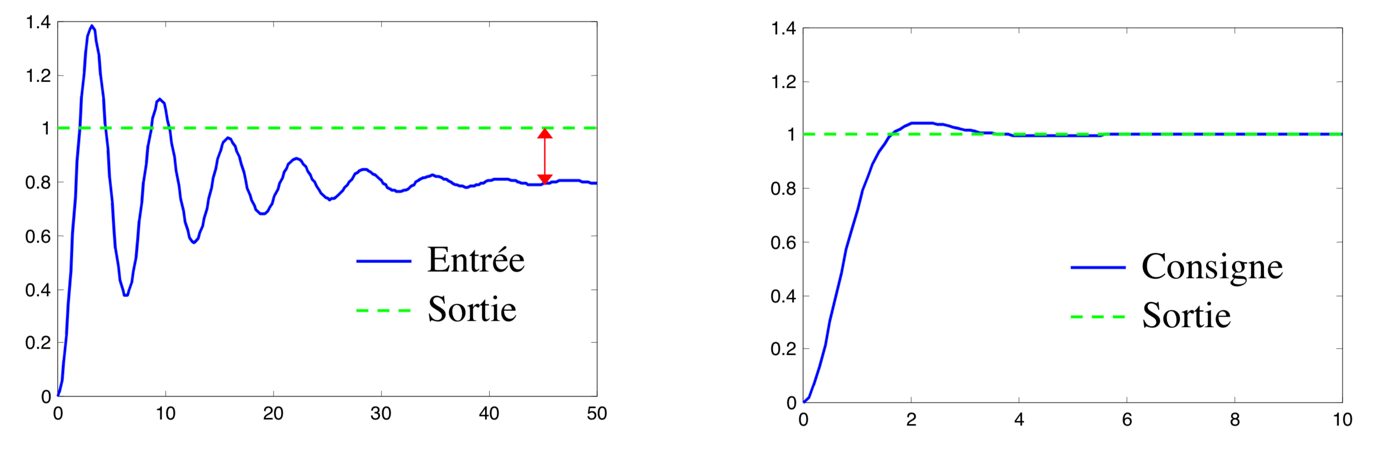
Problématique de l'asservissement

* Caractéristiques du système piloté (entité non modifiable)



* système mal amorti
* système lent
* système peu précis
* système présentant une tendance à la dérive
* cas extrême : système instable
* Objectif de l'asservissement
* Amener le système à suivre un comportement fixé par un cahier de charges
* Comment faire ? Utiliser un dispositif complémentaire : le correcteur en boucle fermée.

Système à commander Comportement désiré

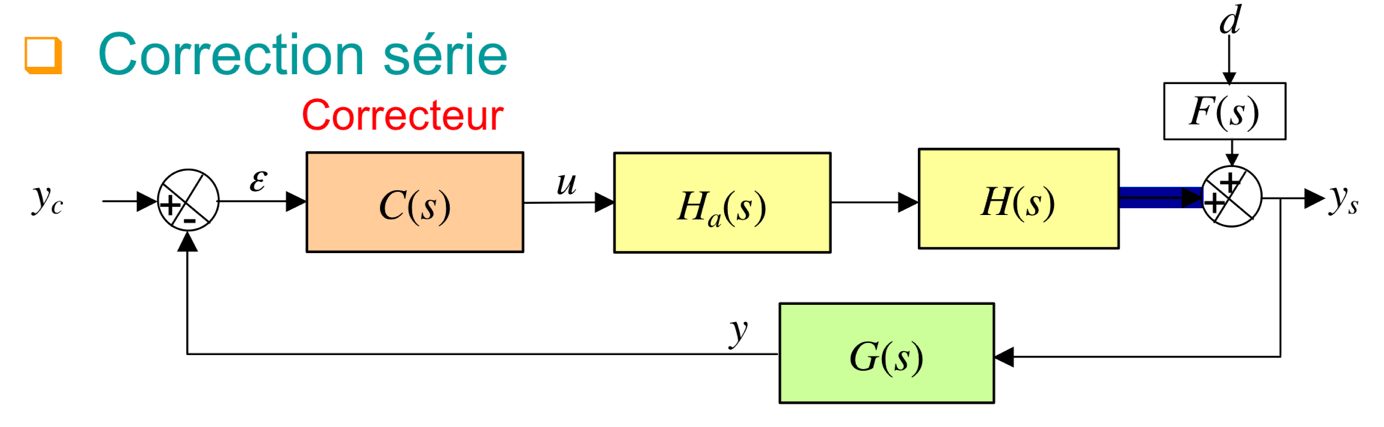


- Réponse oscillatoire - Réponse oscillatoire

- Réponse mal amortie - Réponse bien amortie

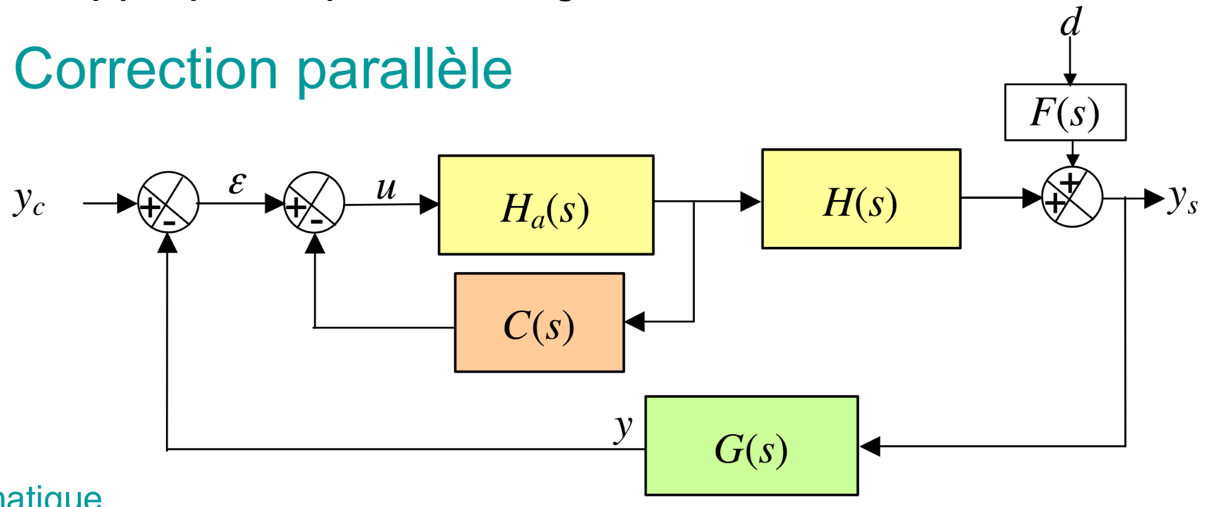
- Écart avec l'entrée en régime établi - Erreur statique nulle

Pour corriger le comportement du système : un correcteur

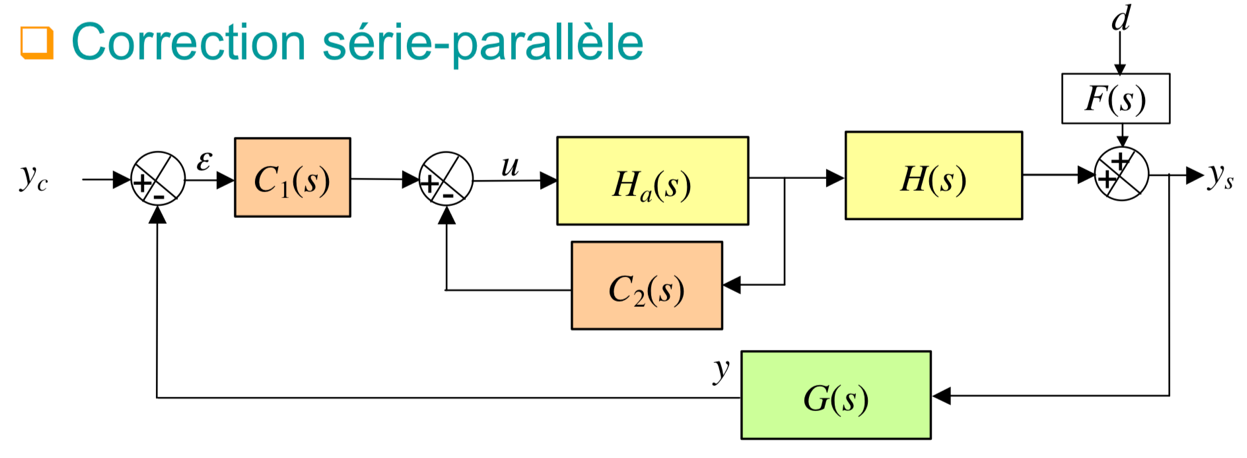
1. **METHODES DE CORRECTION**

Correction série

Rôle du correcteur : élaborer le signal de commande u approprié à partir du signal d'erreur ε.

Correction parallèle

Correction série-parallèle



Correction par anticipation

