

TABLE DES MATIÈRES

Chapitre 9. <u>CORRECTION (OU COMPENSATION) D'UN SYSTEME ASSERVI</u>	
<u>LINEAIRE</u>	1
<u>A. Correcteur en cascade</u>	1
9. 1. - Principe	1
9. 2. - Correction à avance de phase et correction PD..	2
9. 3. - Correcteur à retard de phase et correction PI..	7
9. 4. - Correcteur à avance et à retard de phase, et correction PID	11
9. 5. - Correcteur actif	14
<u>B. Correction par chaîne de réaction secondaire</u>	15
9. 6. - Principe	15
9. 7. - Correction tachymétrique	17
9. 8. - Conclusions	19
T. 9. TRAVAUX DE LABORATOIRE	20
<u>A. Correction d'un asservissement de position (Etude théo- rique et expérimentale)</u>	20
T. 9. 1. - Correction par avance de phase.....	21
T. 9. 2. - Correction par avance et par retard de phase	25
T. 9. 3. - Correction tachymétrique.....	28
<u>B. Asservissement à courant porteur</u>	32
T. 9. 4. - Principe	32
T. 9. 5. - Fonction de transfert d'un système à courant porteur	37
Chapitre 10. <u>CALCUL ANALOGIQUE</u>	40
10. 1. - Principe	40
10. 2. - Opérateurs linéaires	42
10. 3. - Simulation d'un système linéaire	46
10. 4. - Autres opérateurs	52
10. 5. - Conclusion : Techniques utilisées en Auto- matique	53
EXERCICES AVEC SOLUTIONS	
E. 9. - Exercices sur le chapitre 9.....	57
E. 10. - Exercices sur le chapitre 10	70