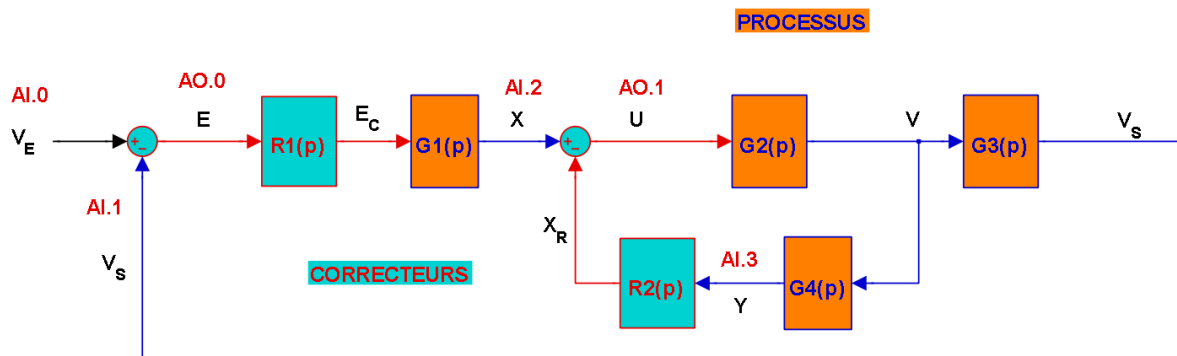


# Correction par boucle de réaction secondaire Correction tachymétrique

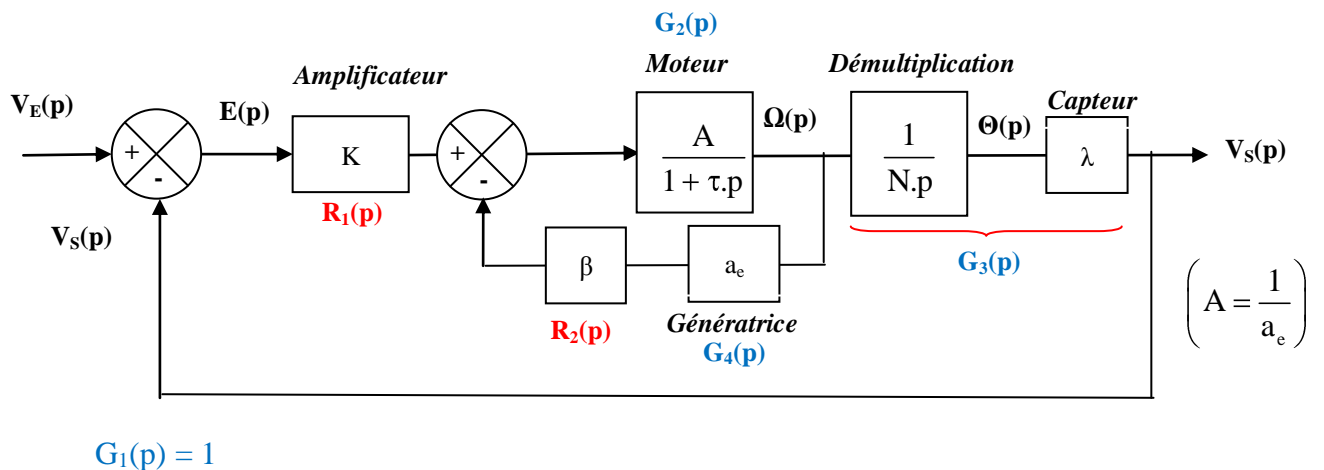
## Structure du correcteur



Le processus peut être décomposé en 3 étages :

$$G(p) = G_1(p) \cdot G_2(p) \cdot G_3(p)$$

## Exemple typique : asservissement de position



## Numérisation

Méthode utilisée : transformation bilinéaire (pour  $R_1$  et  $R_2$ )