Chapitre 5 : Application

En utilisant le *MATLAB/SIMULINK*, on va dimensionner les trois régulateurs P, PI et PID pour le réguler un système physique représenté par la fonction de transfert de deuxième ordre suivante :

$$G(s) = \frac{1}{s^2 + 3s + 1}$$

Et ce, en utilisant la première méthode de **Ziegler et Nichols**.