

Tableau des coefficients des régulateurs P, PI et PID numérique en utilisant la méthode de Ziegler Nichols

Boucle Fermée:

	k_p	k_i	k_d
P	$\frac{1}{a(\tau + T_e)}$	*	*
PI	$\frac{0.9}{a(\tau + 0.5T_e)} - 0.5k_iT_e$	$\frac{0.27}{a(\tau + 0.5T_e)^2}$	*
PID	$\frac{1.2}{a(\tau + T_e)} - 0.5k_iT_e$	$\frac{0.6}{a(\tau + 0.5T_e)^2}$	$\frac{0.5}{a}$

Boucle Ouverte:

	k_p	k_i	k_d
P	$0.5K_{osc}$	*	*
PI	$0.45K_{osc} - 0.5k_iT_e$	$0.54 \frac{K_{osc}}{T_{osc}}$	*
PID	$0.6K_{osc} - 0.5k_iT_e$	$1.2 \frac{K_{osc}}{T_{osc}}$	$\frac{3}{40} K_{osc} T_{osc}$