

régler [cf 2.1 Description].

Les règles ci-dessous sont écrites en français et ont été transposées pour traitement par le moteur d'inférence décrit plus bas [cf. 3.2 Le moteur d'inférence].

### Règle 1

Le régulateur P n'est pas applicable

SI le processus est de type zéro  
 ET le statisme a été spécifié  
 ET la valeur du statisme est zéro

OU SI l'ordre du processus est supérieur ou égal à quatre

### Règle 2

Le régulateur P est applicable en première position

SI l'ordre du processus est égal à un

OU SI le processus est d'ordre deux  
 ET le processus est de type zéro  
 ET le processus a deux pôles réels  
 ET que ces pôles sont éloignés

### Règle 3

Le régulateur P est applicable en quatrième position

Si l'ordre du processus est trois

OU SI l'ordre du processus est deux  
 ET le processus N'est PAS de type zéro  
 ET le processus N'a PAS deux pôles réels  
 ET que ces pôles NE sont PAS éloignés

#### Règle 4

Le régulateur PD n'est pas applicable

SI l'ordre du processus est supérieur ou égal à cinq

OU SI le processus est de type zéro  
ET le statisme a été spécifié  
ET la valeur du statisme est zéro

#### Règle 5

Le régulateur PD est applicable en première position

SI le processus est d'ordre deux  
ET le processus est de type un

OU SI le processus est d'ordre trois  
ET le processus est de type zéro OU le processus est de type un

OU SI le processus est d'ordre deux  
ET le processus est de type zéro  
ET le régulateur P NE s'applique PAS en première position

#### Règle 6

Le régulateur PD est applicable en deuxième position

SI le régulateur P est applicable en première position

Règle 7

Le régulateur PD est applicable en troisième position

SI le processus est d'ordre quatre

OU SI Le processus est d'ordre deux

OU SI le processus est d'ordre trois

ET le processus est de type supérieur ou égal à deux

Règle 8

Le régulateur PI est applicable en première position

SI il n'y a pas de régulateur applicable en première position

Règle 9

Le régulateur PI est applicable en deuxième position

SI il n'y a pas de régulateur applicable en deuxième position

ET le régulateur PI N'est PAS applicable en première position

Règle 10

Le régulateur PI est applicable en troisième position

SI il n'y a pas de régulateur applicable en troisième position

ET le régulateur PI N'est PAS applicable en deuxième position

Règle 11

Le régulateur PID est applicable en deuxième position

SI le régulateur PI est applicable en première position

Règle 12

Le régulateur PID est applicable en troisième position

SI le régulateur PI est applicable en deuxième position  
ET le régulateur PID N'est PAS applicable en deuxième position

Règle 13

Le régulateur PID est applicable en quatrième position

SI le régulateur PI est applicable en troisième position  
ET le régulateur PID N'est PAS applicable en deuxième position