

AUTOMATIQUE
ANALYSE ET COMMANDE DES SYSTÈMES LINÉAIRES CONTINUS

TROISIEME EXAMEN DE RATRAPAGE

(Notes de cours et TD autorisées)

Durée : 2h00

– Les 2 parties sont indépendantes –

On considère le système à retour unitaire de la figure 1 avec un correcteur $C(p)$.

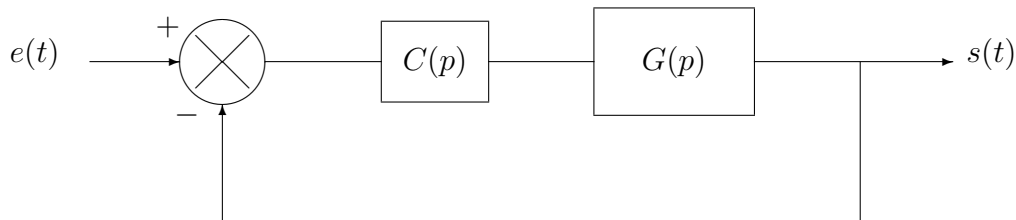


FIGURE 1 – Un système asservi avec un correcteur $C(p)$

Le procédé s'écrit sous la forme $G(p) = \frac{0,01}{p(1 + 1000p)^2}$

1ère partie :

On utilise un correcteur proportionnel $C(p) = K$.

- 1) En appliquant le critère de Routh, étudier la stabilité du système asservi.
- 2) Retrouver le résultat de la question 1) en appliquant la méthode des marges algébriques (à partir du module et de l'argument de la FTBO).

La figure 2 fournit le lieu de Bode de la FTBO tracé pour $K = 2$.

- 3) Donner la marge de phase et la marge de gain du système asservi pour $K = 2$.
- 4) A partir du lieu de Bode, retrouver le résultat de la question 1).

- 5) Quelle valeur faut-il donner à K pour avoir une marge de gain de 10 dB ? Quelle sera alors la marge de phase ?
- 6) Quelle valeur faut-il donner à K pour avoir une marge de phase de 50° ? Quelle sera alors la marge de gain ?
- 7) En justifiant votre réponse, donner sans calcul l'erreur de position en régime permanent $\varepsilon_p(+\infty)$ du système asservi.
- 8) En justifiant votre réponse, donner sans calcul l'erreur de vitesse en régime permanent $\varepsilon_v(+\infty)$ du système asservi.
- 9) Donner la valeur de l'erreur de position et de l'erreur de vitesse pour $K = 2$.

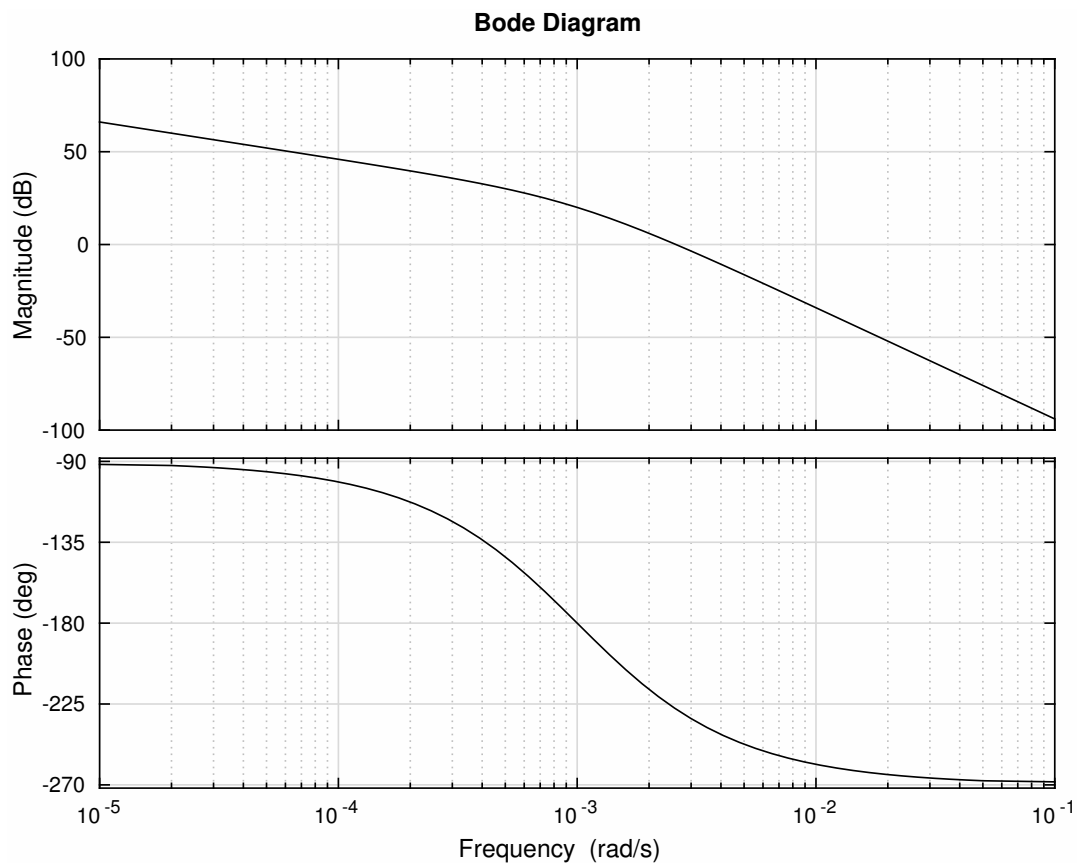


FIGURE 2 – Lieu de Bode de la FTBO avec un correcteur proportionnel de gain $K = 2$

2ème partie :

On choisit maintenant un correcteur $C(p) = K(1 + 1000p)$.

- 10) De quel type est ce correcteur ?

- 11) Calculer la FTBO.
- 12) Calculer la FTBF. Montrer qu'il s'agit d'une fonction de transfert du 2ème ordre et la mettre sous forme canonique.
- 13) Identifier, en fonction de K , les paramètres du 2ème ordre.
- 14) Pourquoi pouvait-on prévoir la valeur du gain statique de la FTBF ?

Jusqu'à la question 18) incluse, on prendra $K = 10$.

- 15) Calculer la valeur du 1er dépassement relatif en réponse à un échelon de position.
- 16) Calculer le temps de réponse à 5%, en utilisant l'abaque fournie à la fin de ce sujet.

On applique à l'entrée du système asservi un signal sinusoïdal d'amplitude 2 et de pulsation w .

On sait qu'en régime permanent la sortie du système asservi est sinusoïdale.

On note s_0 l'amplitude du signal sinusoïdal de sortie.

La figure 3 représente le lieu de Bode de la FTBF.

- 17) En quoi le lieu de Bode de la figure 3 conforte-t-il les résultats de la question 13) ? (se contacter d'une analyse qualitative ; ne pas faire de calcul)
- 18) Compléter le tableau suivant :

w (en rad/s)	s_0
10^{-3}	
10^{-2}	
10^{-1}	
	0,2

Pour une valeur inconnue du gain K (gain du correcteur), on a fait varier l'entrée du système asservi de 2 à 4 instantanément (échelon de position) et on a mesuré la sortie fournie sur la figure 4.

- 19) Déduire la valeur de K à partir de la figure 4.

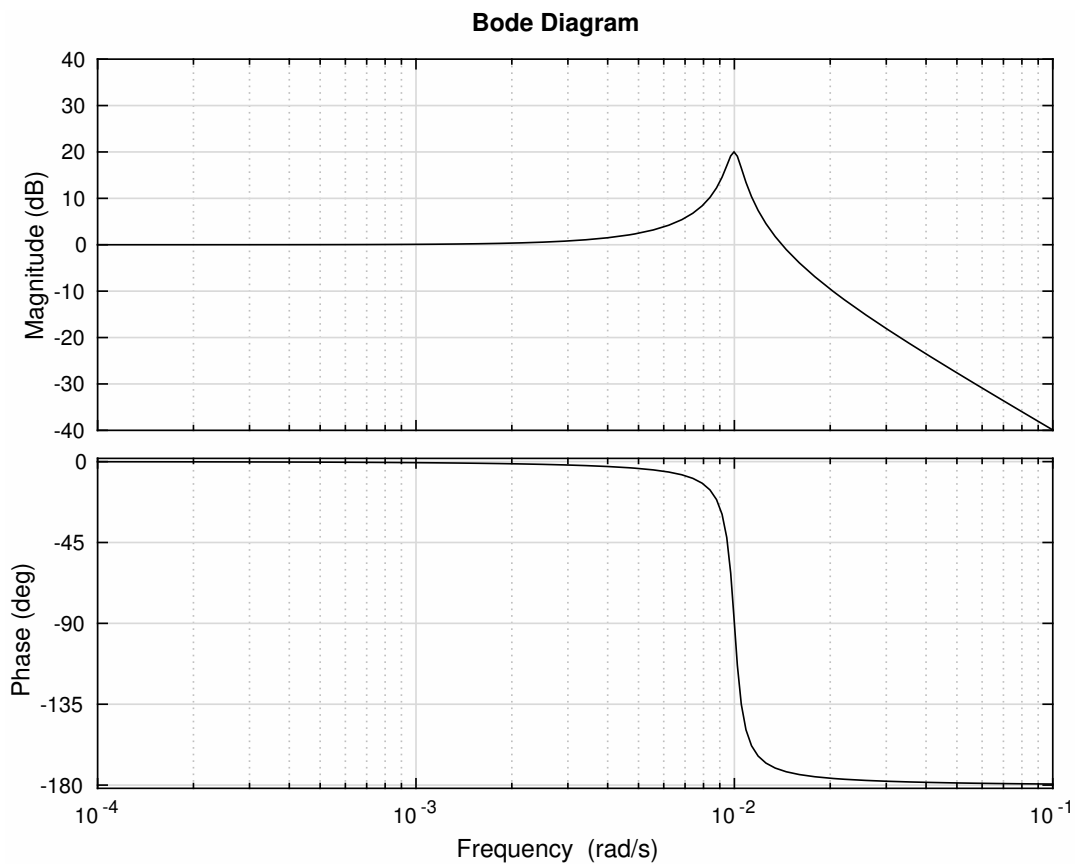


FIGURE 3 – Lieu de Bode de la FTBF avec un correcteur $C(p) = 10(1 + 1000p)$

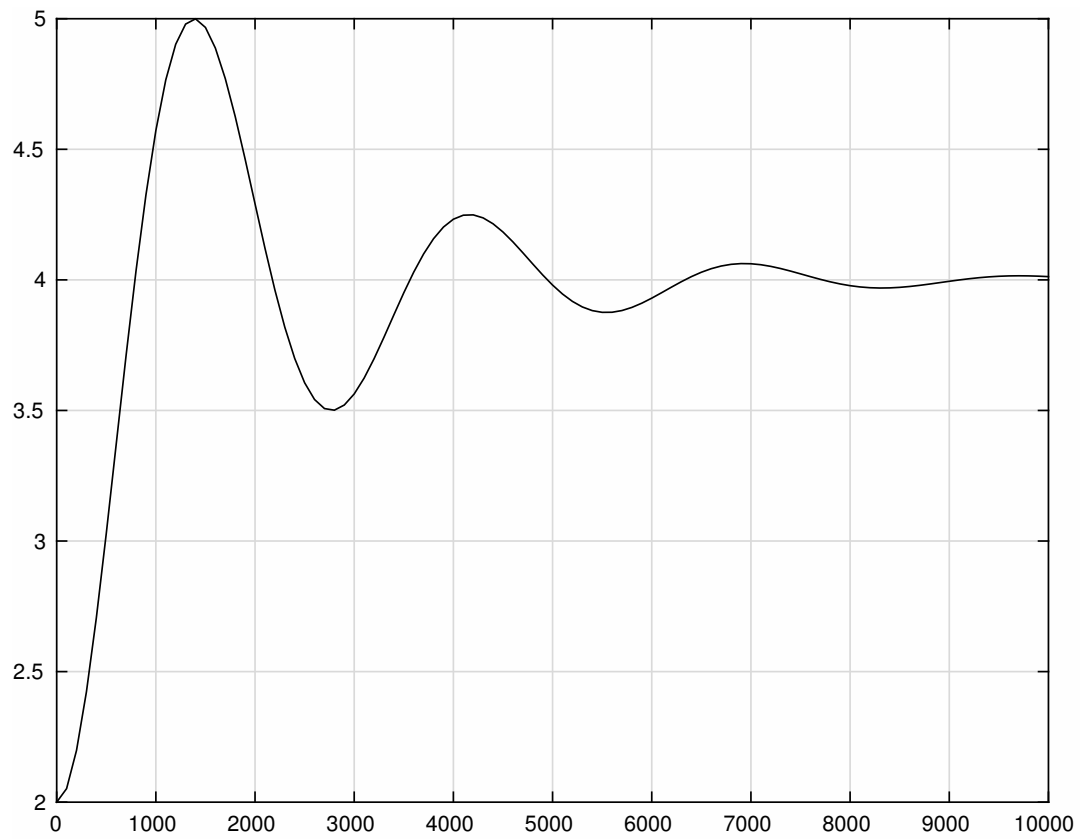


FIGURE 4 – Réponse du système asservi à un échelon avec un correcteur $C(p) = K(1 + 1000p)$

