

UNIVERSITÉ PAUL SABATIER

MATIÈRE

- TITRE : SUJET -

Auteurs :
Prénom NOM

Encadrant :
Prénom NOM

Table des matières

Introduction	1
1 Modélisation	2
1.1 Mise sous forme d'espace d'état	2
1.1.1 Modèle 0	3
1.1.2 Espace d'état d'ordre 2	3
2	4
3	5
4 Conclusion	6
Annexes	8
TITRE	8
TITRE	8
Annexe 2 - TITRE	9

Introduction

Chapitre 1

Modélisation

1.1 Mise sous forme d'espace d'état

Écriture des modèles sous forme d'espace d'état

Notre modélisation sera basée sur les modèles physiques qui décrivent les différents constituants de notre système de procédé : deux moteurs couplés l'un à l'autre par un arbre simple. L'un étant générateur de force mécanique et l'autre générateur de courant afin de faire office de charge (il dissipe son énergie sur une résistance). Il y a aussi un tachymètre couplé à l'arbre principal par un réducteur. Notre modélisation est donc un modèle de connaissance.

Nous avons choisi de faire une modélisation espace d'état pour différentes raisons. La première est que cette représentation permet de d'étudier facilement la valeur des différents états de façon plus fine (permettant d'étudier la stabilité asymptotique par exemple). Le choix d'un modèle de connaissance améliore aussi l'analyse de l'influence des différents paramètres du modèle. Elle permet de garder les états non observables et non commandables dans le modèle, qu'une modélisation fonction de transfert ne met pas en évidence. Elle permet aussi, pour la suite, de faire un retour d'état aisément, ainsi qu'un observateur.

- Voici les différentes équations décrivant notre procédé :

$$V_m(t) = Ri_1(t) + L \frac{Di_1(t)}{dt} + e_1(t) \quad (1.1)$$

$$e_2(t) = (R + R_{CH})i_2(t) + L \frac{di_2(t)}{dt} \quad (1.2)$$

$$J \frac{d\omega(t)}{dt} = C_m(t) + C_f(t) \quad (1.3)$$

$$\frac{d\theta_s(t)}{dt} = \frac{1}{R} \omega(t) \quad (1.4)$$

$$(1.5)$$

- Variables d'état :

$$\begin{pmatrix} \theta_s(t) \\ \omega(t) \\ i_1(t) \\ i_2(t) \end{pmatrix} = X(t) \quad (1.6)$$

1.1.1 Modèle 0

Pour commencer l'étude avec un espace d'état, nous proposons de poser un premier modèle d'état d'ordre 4 qui est :

$$\begin{cases} \dot{X}(t) = \begin{pmatrix} -\frac{R}{L} & 0 & -\frac{K_e}{L} & 0 \\ 0 & -\frac{(R+R_{ch})}{L} & -\frac{K_e}{L} & 0 \\ \frac{K_c}{J_2} & \frac{K_c}{J_2} & \frac{\mu}{J_2} & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} X(t) + \begin{pmatrix} \frac{1}{L} \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} V_m(t) \\ Y(t) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & K_g & 0 \\ 0 & 0 & 0 & K_r K_s \end{pmatrix} X(t) \end{cases} \quad (1.7)$$

1.1.2 Espace d'état d'ordre 2

Pour correspondre avec un modèle de comportement, nous allons a nouveau réduire la représentation d'état (1.7) pour obtenir un modèle d'ordre 2. Pour cela, nous allons annuler l'effet des dynamiques des courants i_1 et i_2 qui sont beaucoup plus grandes que les dynamiques de ω et θ , qui sont celles que nous sommes capable de mesurer et que nous souhaitons asservir.

$$\begin{cases} \dot{X}(t) = \begin{pmatrix} -\frac{(K_c K_e)}{J_2 R} - \frac{\mu}{J_2} & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} X(t) + \begin{pmatrix} \frac{K_c}{J_2 R} \\ 0 \end{pmatrix} V_m(t) \\ Y(t) = \begin{pmatrix} K_g & 0 \\ 0 & K_r K_s \end{pmatrix} X(t) \end{cases} \quad (1.8)$$

Chapitre 2

Chapitre 3

Chapitre 4

Conclusion

Annexes

Annexe 1 - TITRE

Annexe 2 - TITRE