



# Présentation des SLCI



Référence	S02 - TP01 - I05
Compétences	Mod2-C2: Systèmes linéaires continus et invariants
Description	Modélisation d'un SLCI. Identification et modélisation des systèmes asservis du laboratoire
Système	Robot Jockey



### Objectif du TP:

**Modéliser un Système Linéaire Continu et Invariant**



La démarche de l'ingénieur permet :

- De vérifier les performances attendues d'un système, par évaluation de l'écart entre un cahier des charges et les réponses expérimentales (écart 1),
- De proposer et de valider des modèles d'un système à partir d'essais, par évaluation de l'écart entre les performances mesurées et les performances simulées (écart 2),
- De prévoir le comportement à partir de modélisations, par l'évaluation de l'écart entre les performances simulées et les performances attendues du cahier des charges (écart 3).



**Pour ce TP, vous aurez besoin :**

- de la procédure d'utilisation de Simscape disponible à la page ??,



# 1 Modéliser la chaîne d'énergie du système en Boucle Ouverte

Nous allons dans cette partie chercher à déterminer la fonction de transfert qui lie la tension en entrée du moteur  $u_m(t)$  (V) et la tension de la corde  $F_c(t)$  (N).

On donnera le système d'équations suivants :

$$— J. \frac{d\omega_m(t)}{dt} = C_m(t) - r.R_p.F_c(t)$$

Les caractéristiques du système sont données sur la page [Ressources système](#). Si les valeurs numériques de certaines grandeurs ne sont pas données, c'est qu'elles seront négligées par la suite.

**Question 1** Donner l'ensemble des équations temporelles permettant de modéliser un moteur à courant continu.

**La question suivante est la plus complexe et la plus importante du TP.** Pour y répondre, il faudra fouiller dans le logiciel de pilotage du système, proposer des mesures à réaliser sur le système,... et proposer à votre enseignant des idées sur la démarche à suivre.

**Question 2** Déterminer les équation qui lient les paramètres suivants :

- la vitesse de rotation du moteur  $\omega_m(t)$ ,
- la vitesse de déplacement du charriot  $v_c(t)$ ,
- la position du charriot  $x_c(t)$ ,
- l'allongement de la corde  $\delta_c(t)$ ,
- la tension de la corde  $F_c(t)$  (N).

## 2 Résolution des équations du modèle

**Question 3** Passer ces équations dans le domaine de Laplace.

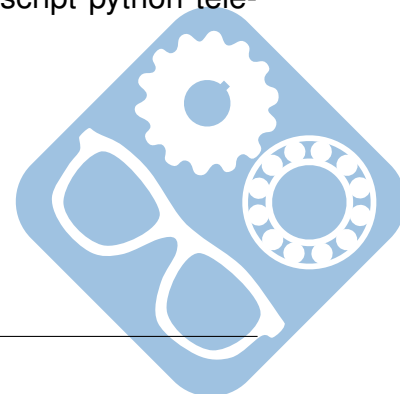
**Question 4** Mettre le système sous la forme de la fonction de transfert suivante :  $H(p) = \frac{F_c(p)}{U_m(p)}$ .

**Question 5** Donner les caractéristiques de cette fonction de transfert et vérifier l'homogénéité des constantes déterminées.

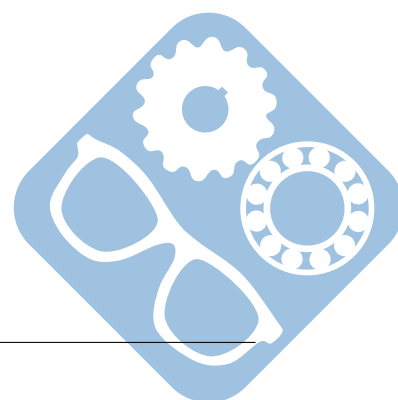
Afin de tracer les réponses temporelles, il est possible d'utiliser un script python téléchargeable [ici](#).

## 3 Expérimentation sur le système réel

Mettre en œuvre le système, et préparer la prise de mesure.



- Question 6** Après avoir analysé le logiciel d'expérimentation, déterminer quelles grandeurs peuvent être utilisées en entrée. Est-ce que la tension en entrée du moteur  $u_m(t)$  (V) en fait partie ?
- Question 7** Relever les tracés des réponses temporelles de la tension en entrée du moteur  $u_m(t)$  (V) et de la tension de la corde  $F_c(t)$  (N).
- Question 8** En mettant en parallèle les tracés issus de la modélisation et ceux issus de l'expérimentation, conclure quand à la validation du modèle utilisé.



## Modélisation

$$H(p) = \frac{F_c(p)}{U_m(p)} = \frac{\frac{K_m}{R_m \cdot R_p \cdot r}}{1 + \frac{K_e \cdot K_m}{R_m \cdot K_c \cdot R_p^2 \cdot r^2} \cdot p + \frac{R_m \cdot J}{R_m \cdot K_c \cdot R_p^2 \cdot r^2} \cdot p^2}$$

