

Séance 1 – Structure et performances des systèmes asservis

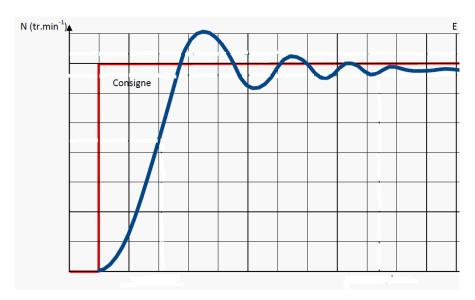
Exercice 1:

- **A.** Un moteur est commandé en tension (**Um**) par un hacheur de rapport cyclique α , lui-même piloté par une tension de consigne **Uc**, on obtient une chaîne directe de grandeur d'entrée **Uc** et de grandeur de sortie **N**.
- 1. Faire le schéma bloc pour le système « moteur ».
- 2. Donner l'expression de la transmittance (fonction de transfert) de la chaîne directe.
- 3. Comment varie la vitesse si la consigne reste constante et que la charge du moteur diminue ?
- 4. Comment doit-on procéder pour retrouver la vitesse désirée ?
- 5. Que se passe-t-il si le une perturbation affecte le système ?
- 6. Que manque-t-il à ce système pour être respecter une consigne quand apparait une perturbation?
- **B.** On associe une dynamo tachymétrique délivre une tension **Un**, proportionnelle à la vitesse du moteur. Le comparateur effectue alors la différence entre la tension de mesure **Un** et la tension de consigne **Uc**. Cette différence est appelée écart (ε) et commande alors la chaîne directe.
- 7. Faire le schéma bloc pour le système « moteur » en associant les deux nouveaux éléments.
- 8. Quel rôle joue la dynamo tachymétrique dans le schéma bloc ?
- 9. Comment évoluent les paramètres (la vitesse mesurée, la différence entre la consigne et la mesure ou l'écart, la tension aux bornes du moteur et la vitesse) si la charge du moteur diminue ?
- 10. Comment évoluent les paramètres (la vitesse mesurée, la différence entre la consigne et la mesure ou l'écart, la tension aux bornes du moteur et la vitesse) si la charge du moteur augmente ?

Exercice 2: (Bonus)

Trouvez la valeur finale, l'erreur statique et le temps de réponse à 5% du signal suivant. Sur l'axe des abscisses, 1cm = 10ms et sur l'axe des ordonnées, 1cm = 100 trs/min).





Exercice 3 : Régulation de niveau.

Le système permet de maintenir le réservoir 1 à niveau de consigne donné, quel que soit le débit utilisé. Il est constitué: de deux réservoirs, d'un capteur de niveau, d'une pompe, d'un moteur électrique, d'une carte d'alimentation (non visible), d'un correcteur et d'un comparateur.

Question.

Compléter les schémas blocs du processus et de la régulation de niveau en indiquant le nom des constituants à l'intérieur des blocs.

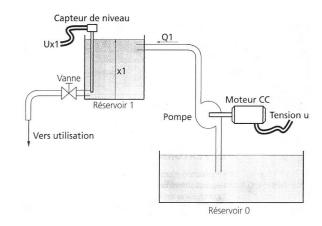


Schéma bloc du processus :

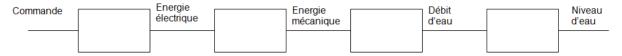
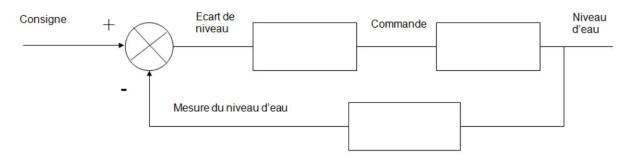


Schéma bloc de la régulation de niveau:



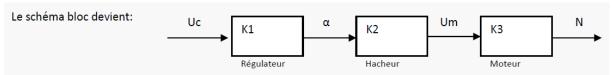


Corrigé de la séance 1

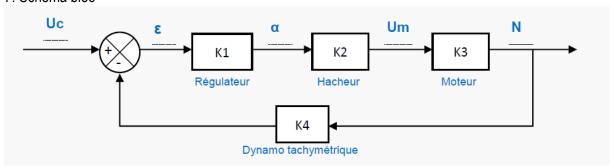
Exercice 1

A/

1.



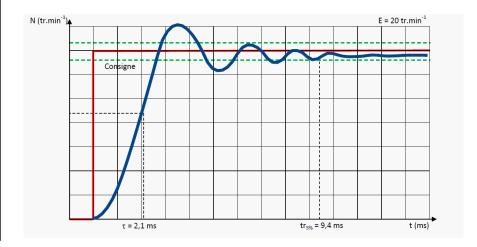
- 2. La transmittance de la chaîne directe est alors K = sortie/entrée = N / Uc
- 3. Si la consigne reste constante et que la charge du moteur diminue, la vitesse augmente
- 4. Comment doit-on procéder pour retrouver la vitesse désirée ? on augmente la consigne
- 5. Que se passe-t-il si le une perturbation affecte le système? la sortie ne respecte plus la consigne.
- 6. Que manque-t-il à ce système pour être respecter une consigne quand apparait une perturbation ? Un capteur : une chaîne de retour. B/
- 7. Schéma bloc



- 8. La dynamo tachymétrique joue le rôle de capteur dans le schéma bloc ?
- 9. Si la charge du moteur diminue, la vitesse mesurée **augmente**, la différence entre la consigne et la mesure **diminue**, l'écart **diminue**, la tension aux bornes du moteur **diminue** et la vitesse **diminue**.
- 10. Si la charge du moteur augmente, la vitesse mesurée **diminue**, la différence entre la consigne et la mesure **augmente**, l'écart **augmente**, la tension aux bornes du moteur **augmente** et la vitesse **augmente**.

Exercice 2

Valeur finale est: $S(+\infty) = 6.8*100=680 \text{ tr/min}$ Erreur statique $e_r = e(+\infty) - s(+\infty)$ = (7 - 6.8)*100 = 20 tr/minLa réponse reste dans le tube à partir de t = 10.4 cm. La sollicitation débutant à $t_{init} = 1 \text{ cm}$, on obtient: $tr_{5\%} = (10.4-1)*10 \text{ms} = 94 \text{ ms}$





Exercice 3

Processus : Carte d'alimentation, moteur, pompe, réservoir **Régulation :** Correcteur, processus, capteur (en retour)