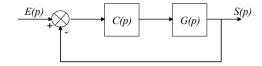
EPU ELEC3 - Automatique

TD 6

Exercice 1:

On considère l'asservissement représenté par la figure ci-après où e(t) et s(t) sont des tensions et

 $G(p) = \frac{1}{p(1 + 0.5p)(1 + 0.05p)}$



- 1. Déterminer les diagrammes de Bode asymptotiques de G(p).
- 2. En déduire l'allure du diagramme de Black.
- 3. Tracer le lieu de Black à l'aide de Scilab. En déduire le gain limite de stabilité.
- 4. On suppose que C(p) = K. Déterminer K de manière à ce que la marge de phase du sytème corrigé soit de 45° .

En déduire les performances du système en boucle fermée.

Quelle est l'erreur en régime permanent lorsque l'entrée est une rampe $e(t) = ctu_h(t)$ avec $c = 2[Vs^{-1}]$?

5. On désire maintenant que l'erreur en régime permanent soit de 0.2V pour l'entrée précédente. Expliquer pourquoi il est nécessaire d'avoir recours à un correcteur à avance de phase

$$C(p) = K \frac{1 + a\tau p}{1 + \tau p}$$

Déterminer K, a et τ pour que la marge de phase du sytème soit égale à 45° .

- 6. Tracer le diagramme de Black du système ainsi corrigé et en déduire les performances obtenues.
- 7. Tracer la réponse du sytème corrigé à l'entrée $e(t) = ctu_h(t)$ avec $c = 2[Vs^{-1}]$.

Exercice 2:

On considère cette fois un sytème de fonction de transfert :

$$G(p) = \frac{10}{(1+0.1p)(1+20p)}$$

- 1. A l'aide de scilab, tracer la réponse indicielle du système en boucle ouverte. Mesurer le temps de réponse à 5%. Que peut-on en déduire?
- 2. Quelle est la précision du sytème en boucle ouverte? Justifier le résultat obtenu.
- 3. Tracer les diagrammes de Bode asymptotiques du sytème et en déduire l'allure du lieu de Black.
- 4. On désire corriger ce système à l'aide d'un correcteur proportionnel-intégral $C(p) = K(1 + \frac{1}{T_i p})$. On choisit le zéro du correcteur de manière à compenser le pôle dominant du sytème.
 - (a) Déterminer le gain K_2 tq C(p)G(p) ait une marge de phase de 45° .
 - (b) Tracer la réponse indicielle du sytème ainsi corrigé et déterminer les performances du système asservi.
- 5. Reprendre la question précédente en compensant cette fois non pas le pôle dominant mais le pôle le plus rapide. Que peut-on en conclure?