



Procédés du premier ordre

LR

IUT de Béziers

Programme de l'exposé

1 Introduction

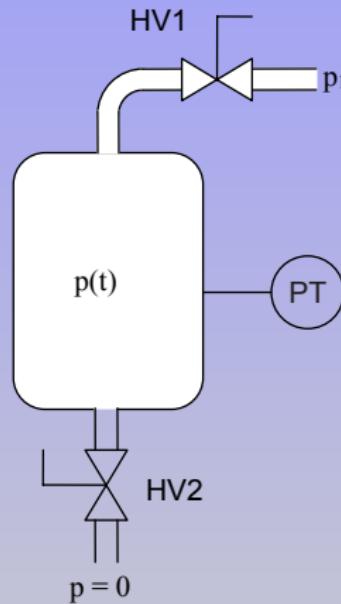
- Cas d'un réservoir
- Analogie électrique

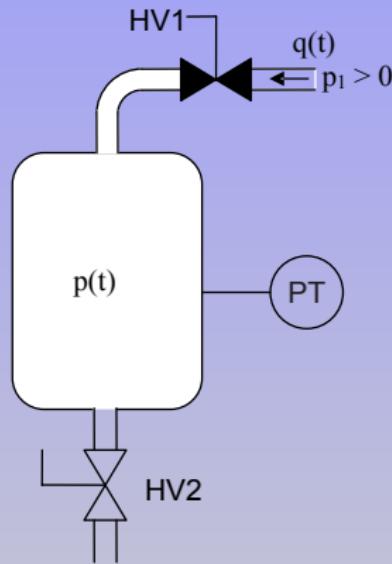
2 Analyse temporelle

- Cas d'un premier ordre sans retard
- Cas d'un premier ordre retardé
- Cas d'un premier ordre intégrateur

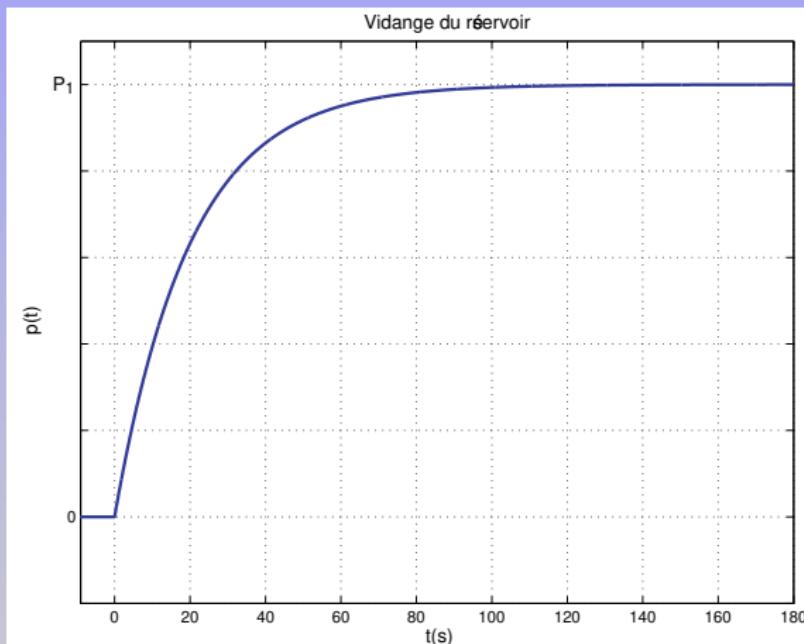
3 Fonctions de transfert

- Cas d'un premier ordre sans retard
- Cas d'un premier ordre retardé
- Cas d'un premier ordre intégrateur

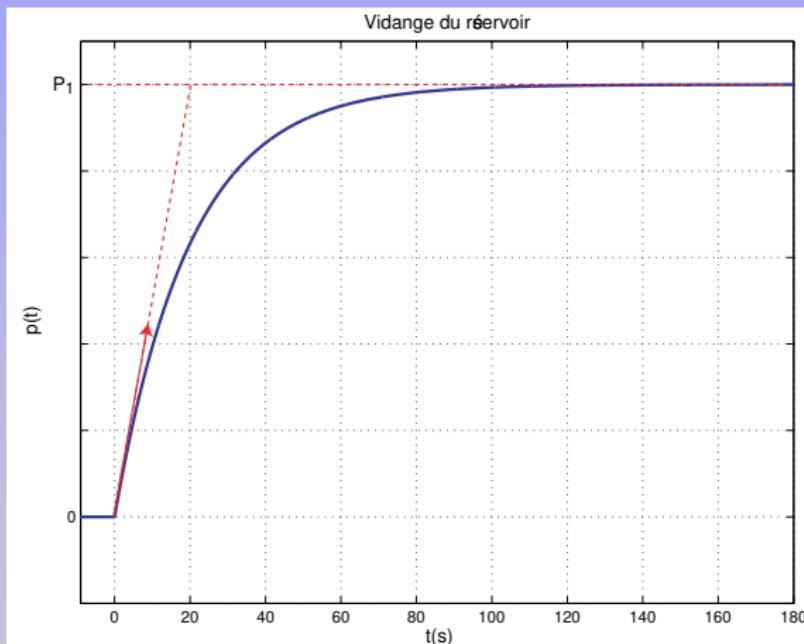




Evolution de la pression lors du remplissage



Evolution de la pression lors du remplissage



Evolution de la pression lors du remplissage

propriétés de la courbe $p(t)$

Evolution de la pression lors du remplissage

propriétés de la courbe $p(t)$

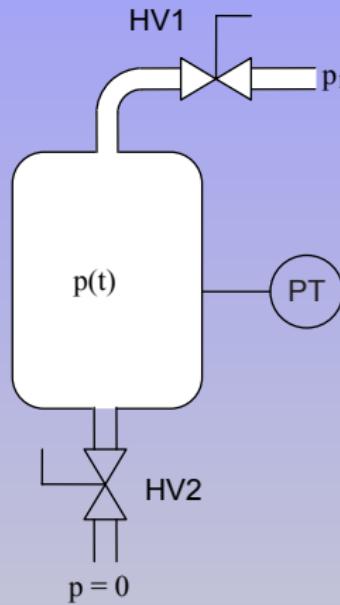
- La courbe admet une asymptote $p(t) = p_1$.

Evolution de la pression lors du remplissage

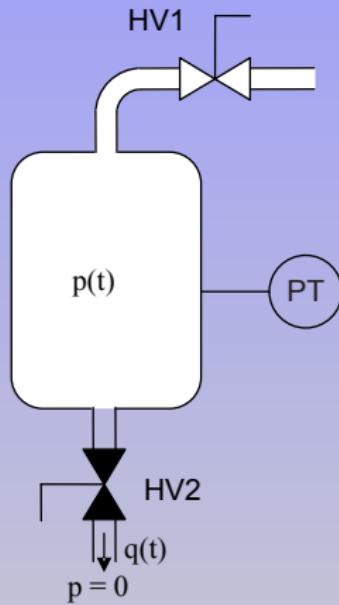
propriétés de la courbe $p(t)$

- La courbe admet une asymptote $p(t) = p_1$.
- La tangente de cette courbe à $t = 0$ est non-nulle.

Evolution de la pression lors de la vidange



Evolution de la pression lors de la vidange



Evolution de la pression lors de la vidange

Propriétés de la courbe

Evolution de la pression lors de la vidange

Propriétés de la courbe

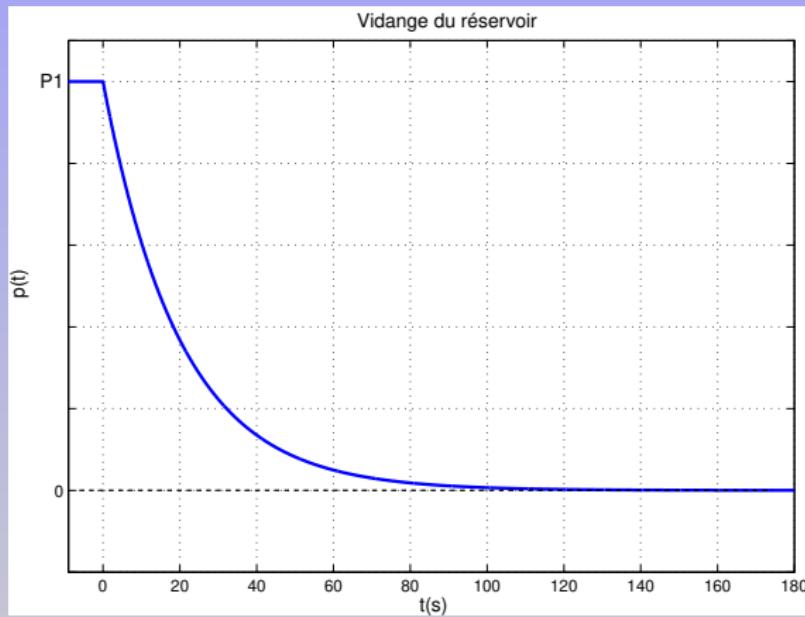
- La courbe admet une asymptote $p(t) = 0$.

Evolution de la pression lors de la vidange

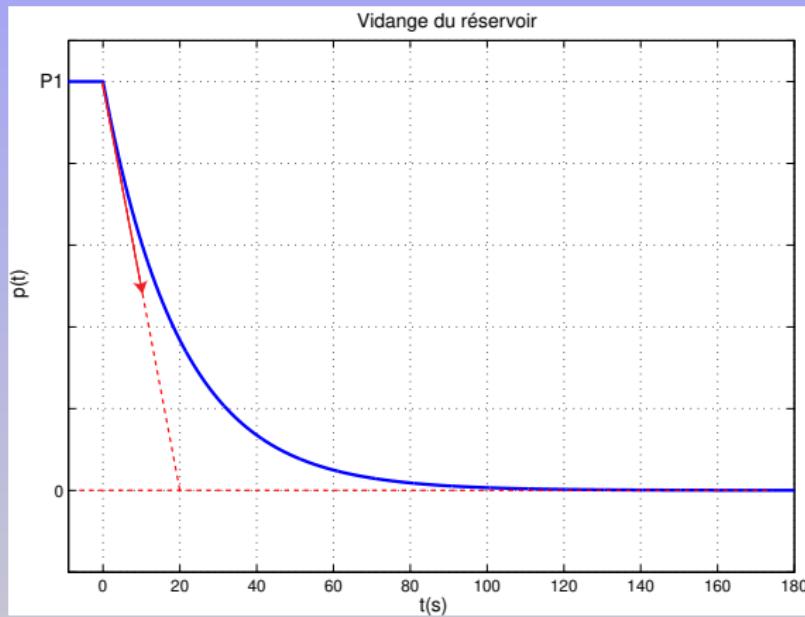
Propriétés de la courbe

- La courbe admet une asymptote $p(t) = 0$.
- La tangente de cette courbe à $t = 0$ est non nulle.

Evolution de la pression lors de la vidange



Evolution de la pression lors de la vidange



Introduction



Analogie électrique

Analyse temporelle



Fonctions de transfert



Analogies

pression $p(t) \leftrightarrow$ tension $u(t)$

débit $q(t) \leftrightarrow$ intensité $i(t)$

Analogies

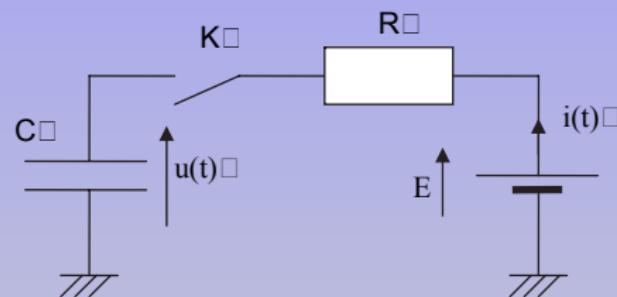
pression $p(t) \leftrightarrow$ tension $u(t)$

débit $q(t) \leftrightarrow$ intensité $i(t)$

Equation de la charge

$$u(t) + \tau \frac{du(t)}{dt} = E$$

, avec $\tau = RC$ homogène à un temps.



Analogies

pression $p(t) \leftrightarrow$ tension $u(t)$

débit $q(t) \leftrightarrow$ intensité $i(t)$

Equation de la charge

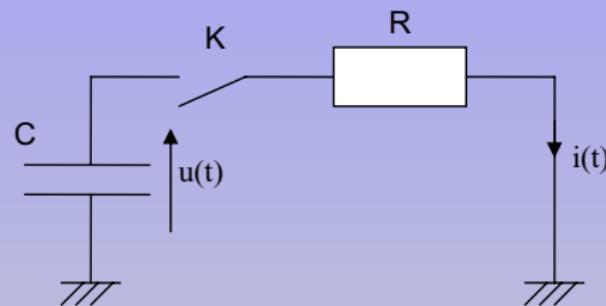
$$u(t) + \tau \frac{du(t)}{dt} = E$$

, avec $\tau = RC$ homogène à un temps.

Equation de la décharge

$$u(t) + \tau \frac{du(t)}{dt} = 0$$

, avec $\tau = RC$ homogène à un temps.



Cas d'un premier ordre sans retard

1^o ordre : Equation différentielle

$$x(t) + \tau \frac{dx(t)}{dt} = K.y(t) \quad (1)$$



Cas d'un premier ordre sans retard

réponse à un échelon $y(t) = \Delta Y \cdot u(t)$

$$x(t) + \tau \frac{dx(t)}{dt} = K \cdot \Delta Y \quad (2)$$

Cas d'un premier ordre sans retard

réponse à un échelon $y(t) = \Delta Y \cdot u(t)$

$$x(t) + \tau \frac{dx(t)}{dt} = K \cdot \Delta Y \quad (2)$$

Solution de l'équation différentielle

$$x(t) = K \cdot \Delta Y \left(1 - e^{-\frac{t}{\tau}}\right)$$

► Détail

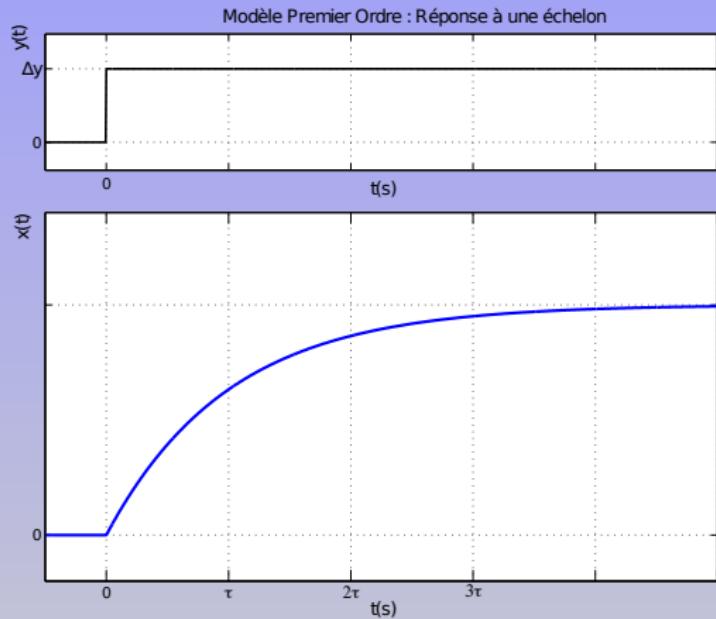
Cas d'un premier ordre sans retard

Propriétés graphiques

- $x(\tau) =$

- $x(3\tau) =$

- $x'(t) =$



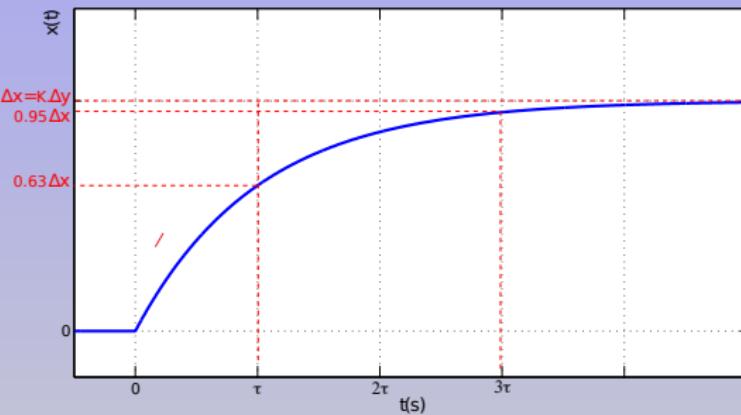
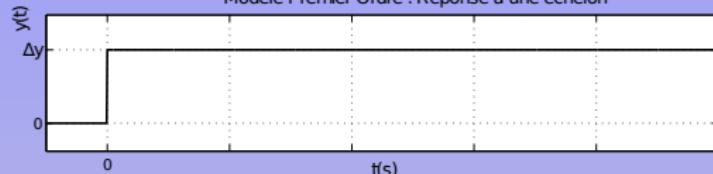
Propriétés graphiques

- $x(\tau) = K \cdot \Delta Y(1 - e^{-1}) = 0,63 \cdot K \cdot \Delta Y$

- $x(3\tau) =$

- $x'(t) =$

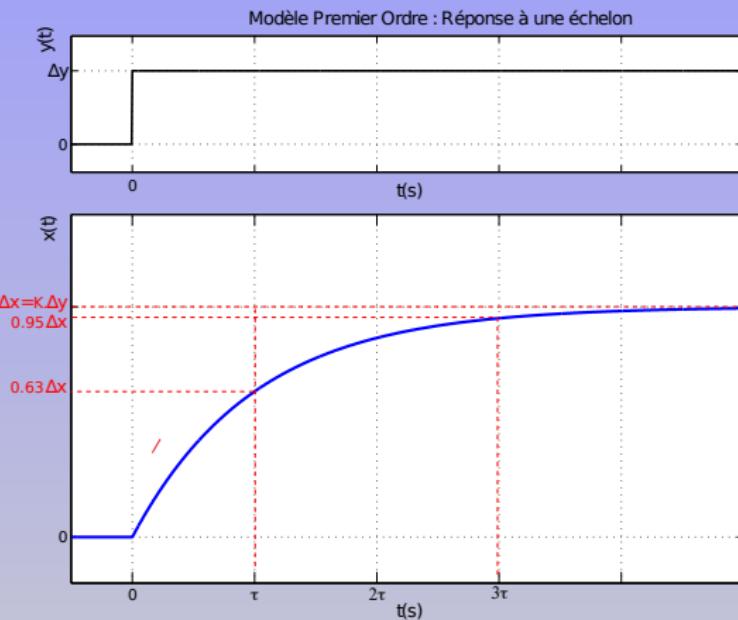
Modèle Premier Ordre : Réponse à une échelon



Cas d'un premier ordre sans retard

Propriétés graphiques

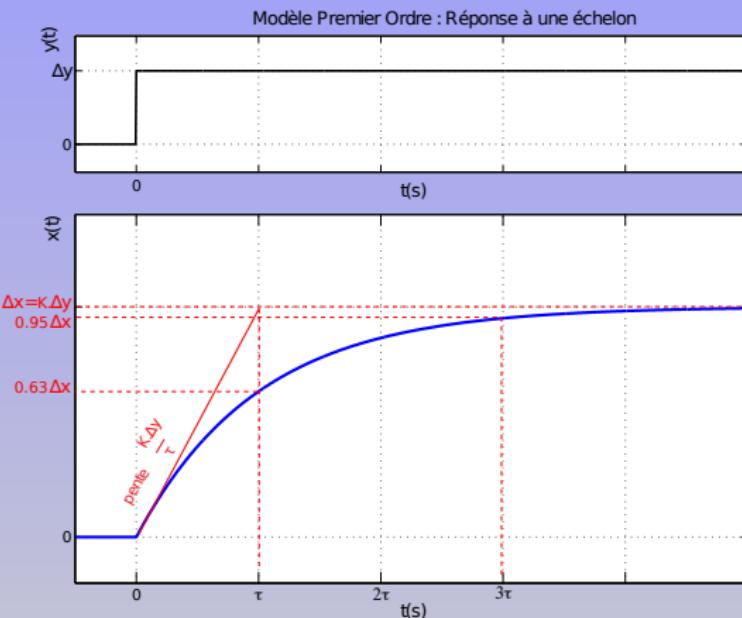
- $x(\tau) = K \cdot \Delta Y(1 - e^{-1}) = 0,63 \cdot K \cdot \Delta Y$
- $x(3\tau) = K \cdot \Delta Y(1 - e^{-3}) = 0,95 \cdot K \cdot \Delta Y$
- $x'(t) =$



Cas d'un premier ordre sans retard

Propriétés graphiques

- $x(\tau) = K \cdot \Delta Y (1 - e^{-1}) = 0,63 \cdot K \cdot \Delta Y$
- $x(3\tau) = K \cdot \Delta Y (1 - e^{-3}) = 0,95 \cdot K \cdot \Delta Y$
- $x'(t) = \frac{K \cdot \Delta Y}{\tau} (e^{-\frac{t}{\tau}})$ donc $x'(0) = \frac{K \cdot \Delta Y}{\tau}$ c'est la pente de la tangente à l'origine.



Impulsion de Dirac

$$y(t) = \delta(t)$$

Impulsion de Dirac

$$y(t) = \delta(t)$$

Réponse Impulsionnelle

$$x(t) = \frac{K}{\tau} e^{-\frac{t}{\tau}}$$

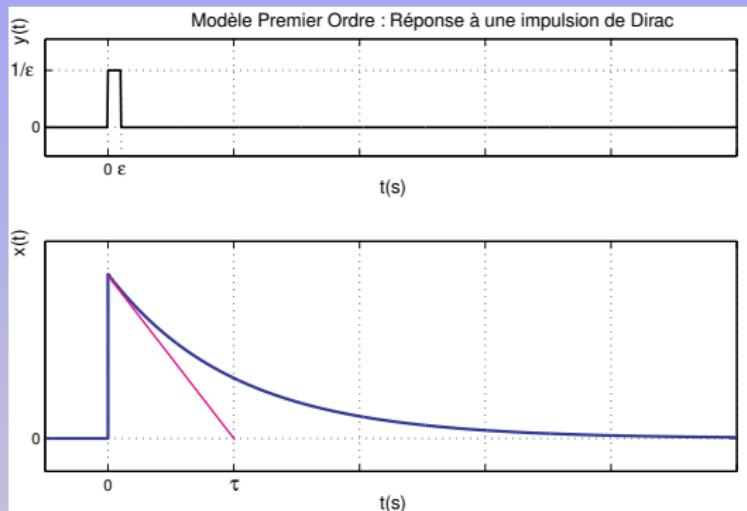
Cas d'un premier ordre sans retard

Impulsion de Dirac

$$y(t) = \delta(t)$$

Réponse Impulsionnelle

$$x(t) = \frac{K}{\tau} e^{-\frac{t}{\tau}}$$



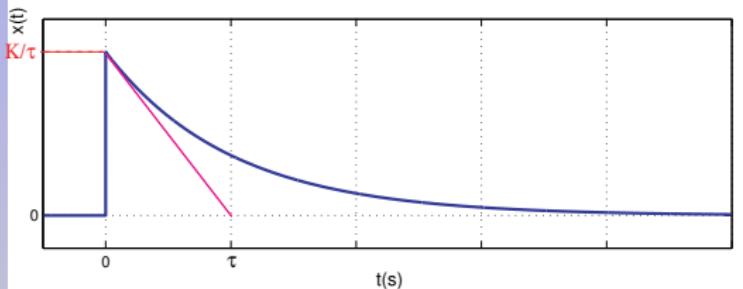
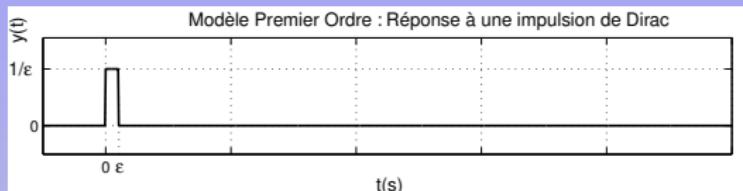
Cas d'un premier ordre sans retard

Impulsion de Dirac

$$y(t) = \delta(t)$$

Réponse Impulsionnelle

$$x(t) = \frac{K}{\tau} e^{-\frac{t}{\tau}}$$



Cas d'un premier ordre sans retard

Rampe

$$y(t) = a \cdot t$$

Cas d'un premier ordre sans retard

Rampe

$$y(t) = a \cdot t$$

Réponse à une rampe

$$x(t) = K \cdot a \cdot t - K \cdot a \cdot \tau \left(1 - e^{\frac{-t}{\tau}}\right)$$

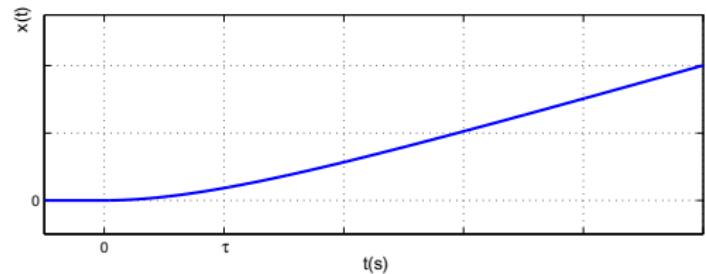
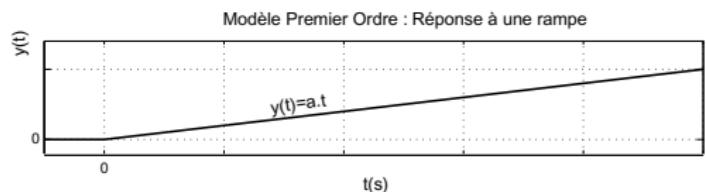
Cas d'un premier ordre sans retard

Rampe

$$y(t) = a \cdot t$$

Réponse à une rampe

$$x(t) = K \cdot a \cdot t - K \cdot a \cdot \tau (1 - e^{\frac{-t}{\tau}})$$



Cas d'un premier ordre sans retard

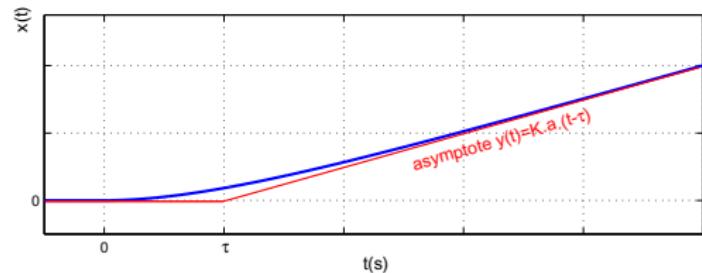
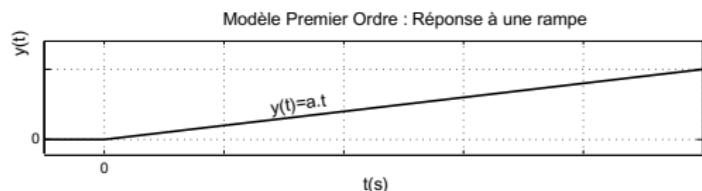
Rampe

$$y(t) = a \cdot t$$

Réponse à une rampe

$$x(t) = K \cdot a \cdot t - K \cdot a \cdot \tau (1 - e^{-\frac{t}{\tau}})$$

- la courbe admet une asymptote d'équation
 $x_{asympt}(t) = K \cdot a(t - \tau)$



Cas d'un premier ordre sans retard

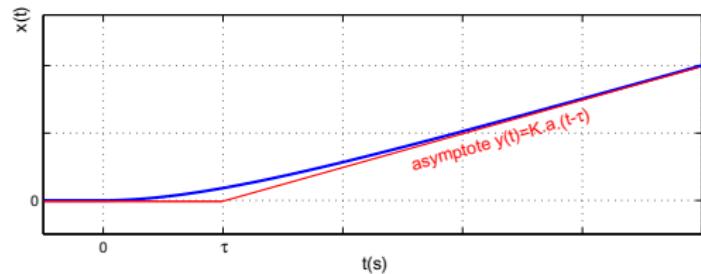
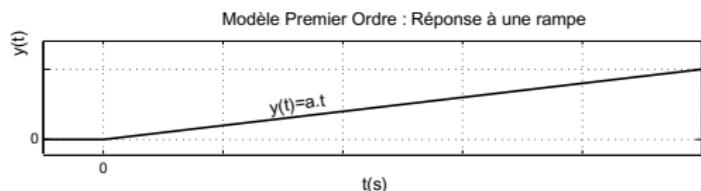
Rampe

$$y(t) = a \cdot t$$

Réponse à une rampe

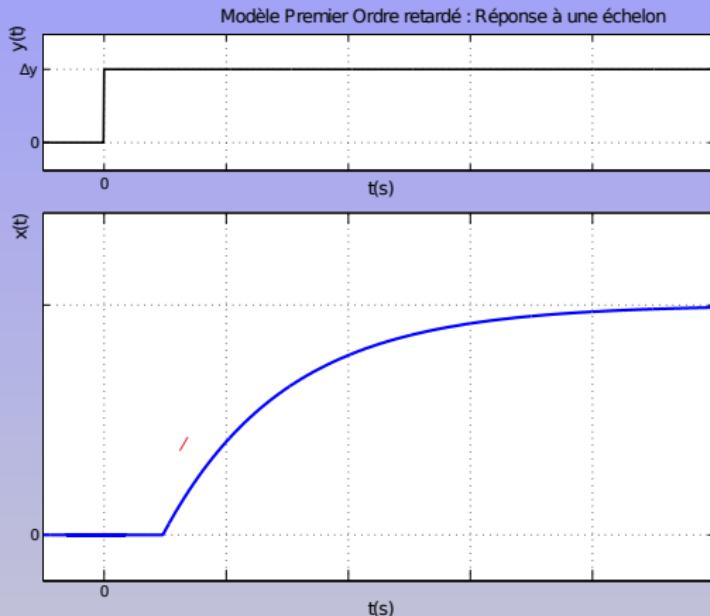
$$x(t) = K \cdot a \cdot t - K \cdot a \cdot \tau (1 - e^{-\frac{t}{\tau}})$$

- la courbe admet une asymptote d'équation $x_{asympt}(t) = K \cdot a(t - \tau)$
- l'asymptote coupe l'axe des abscisses à $t = \tau$



Propriétés graphiques

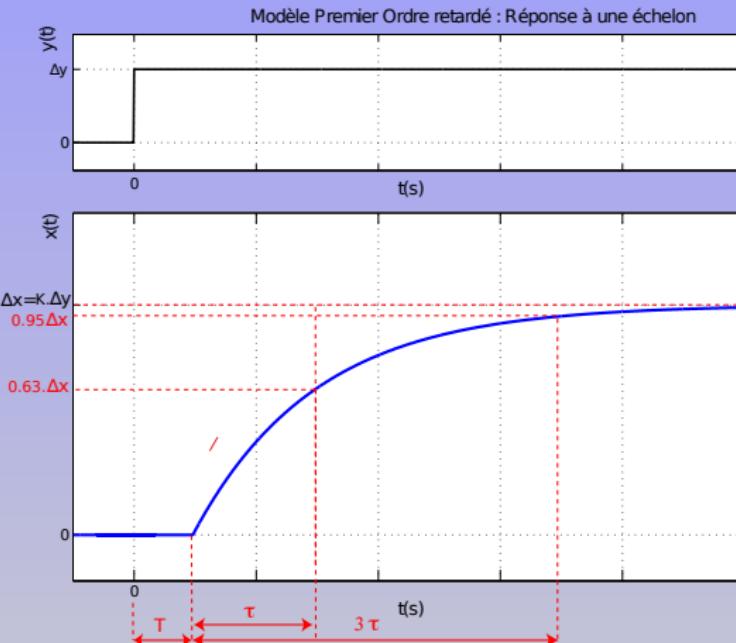
- $x(\tau + T) =$
- $x(3\tau + T) =$
- $x'(t) =$



Cas d'un premier ordre retardé

Propriétés graphiques

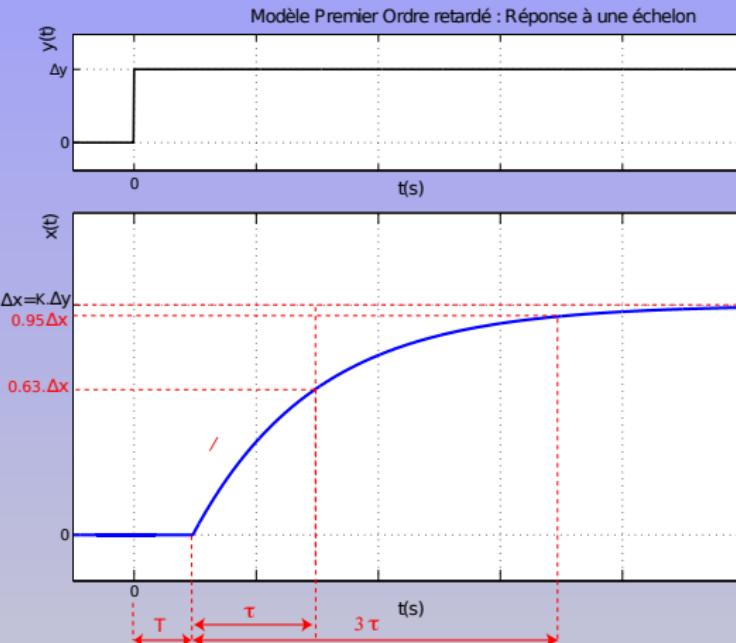
- $x(\tau + T) = 0,63 \cdot K \cdot \Delta Y$
- $x(3\tau + T) =$
- $x'(t) =$



Cas d'un premier ordre retardé

Propriétés graphiques

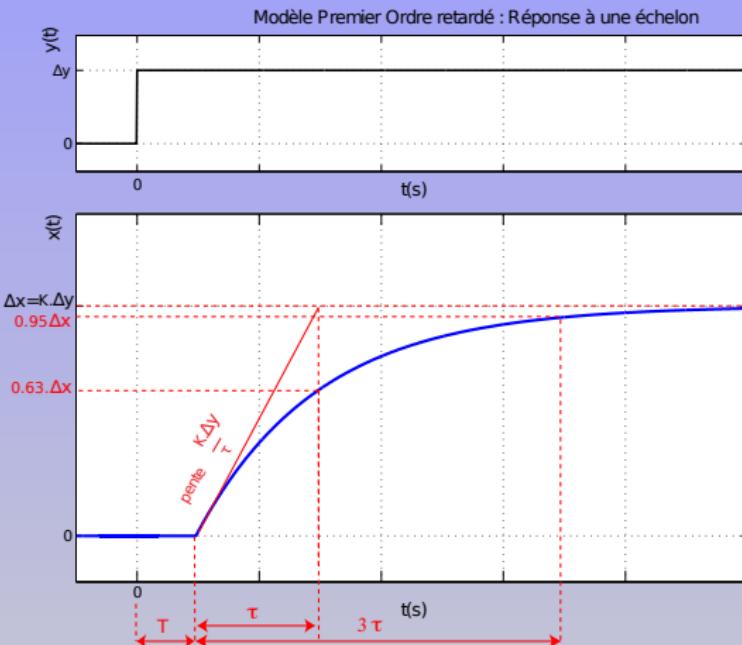
- $x(\tau + T) = 0,63 \cdot K \cdot \Delta Y$
- $x(3\tau + T) = 0,95 \cdot K \cdot \Delta Y$
- $x'(t) =$



Cas d'un premier ordre retardé

Propriétés graphiques

- $x(\tau + T) = 0,63 \cdot K \cdot \Delta Y$
- $x(3\tau + T) = 0,95 \cdot K \cdot \Delta Y$
- $x'(t)$ = La pente de la tangente au décollement de la courbe vaut $x'(T) = \frac{K \cdot \Delta Y}{\tau}$



Cas d'un premier ordre retardé

réponse à un échelon d'amplitude Δy

$$x(t) = \begin{cases} 0 & \text{si } t < T \\ K \cdot \Delta y \left(1 - e^{-\frac{t-T}{\tau}}\right) & \text{si } t \geq T \end{cases} \quad (3)$$

1^o ordre intégrateur : Equation différentielle

$$\frac{dx(t)}{dt} = k.y(t) \quad (4)$$

1^o ordre intégrateur : Equation différentielle

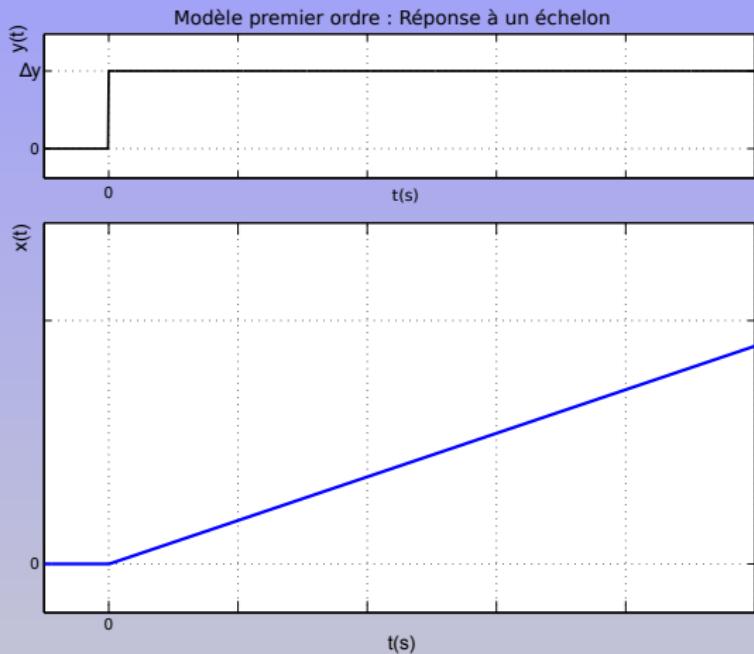
$$\frac{dx(t)}{dt} = k.y(t) \quad (4)$$

k est le gain dynamique exprimé en s^{-1}

Cas d'un premier ordre intégrateur

réponse à un échelon
 $y(t) = \Delta Y \cdot u(t)$

$$\frac{dx(t)}{dt} = k \cdot \Delta Y \quad (5)$$



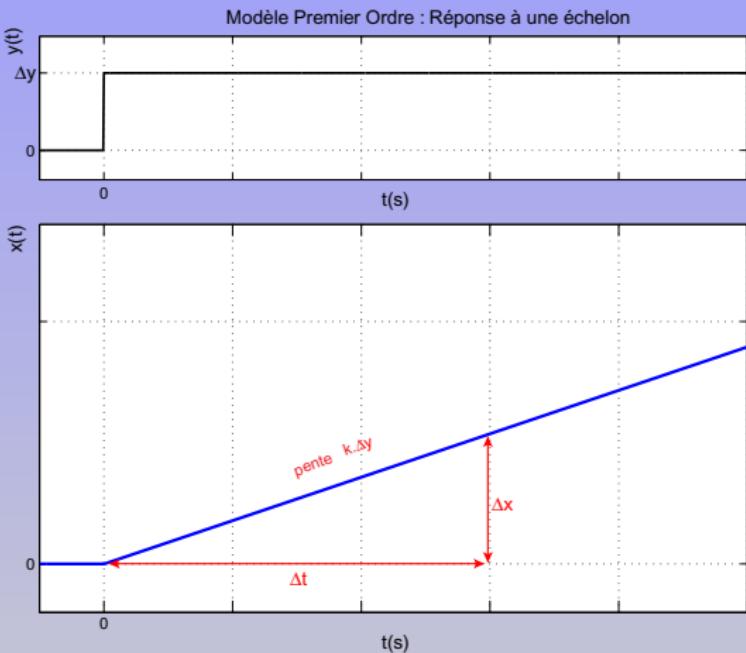
Cas d'un premier ordre intégrateur

réponse à un échelon
 $y(t) = \Delta Y \cdot u(t)$

$$\frac{dx(t)}{dt} = k \cdot \Delta Y \quad (5)$$

Solution de l'équation différentielle

$$x(t) = k \cdot \Delta Y \cdot t$$



Cas d'un premier ordre intégrateur

réponse à un échelon
 $y(t) = \Delta Y \cdot u(t)$

$$\frac{dx(t)}{dt} = k \cdot \Delta Y \quad (5)$$

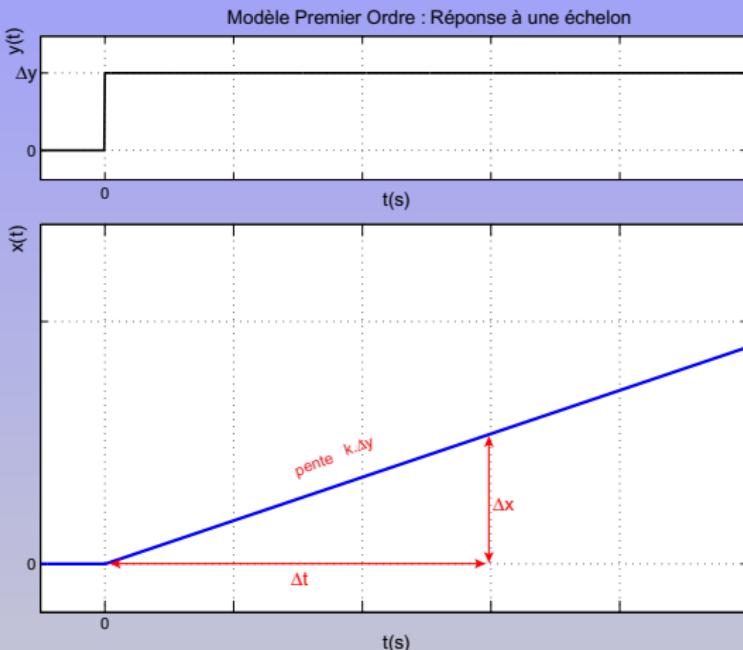
Solution de l'équation différentielle

$$x(t) = k \cdot \Delta Y \cdot t$$

Propriétés graphiques

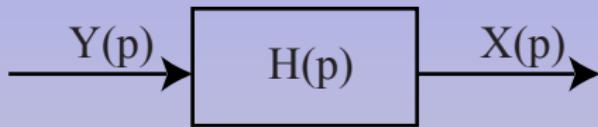
$$k \cdot \Delta Y = \frac{\Delta X}{\Delta t}$$

donc, $k = \frac{1}{\Delta Y} \cdot \frac{\Delta X}{\Delta t}$



Fonction de transfert

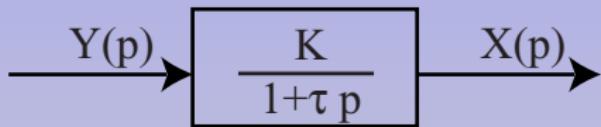
$$H(p) = \frac{X(p)}{Y(p)}$$



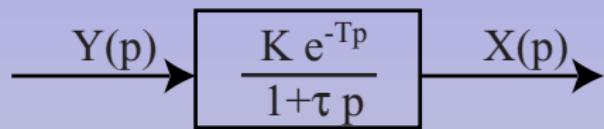
Cas d'un premier ordre sans retard

Fonction de transfert d'un premier ordre sans retard

$$H(p) = \frac{K}{1 + \tau \cdot p} \quad (6)$$

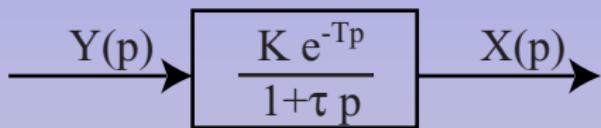


Cas d'un premier ordre retardé



Fonction de transfert d'un premier ordre retardé

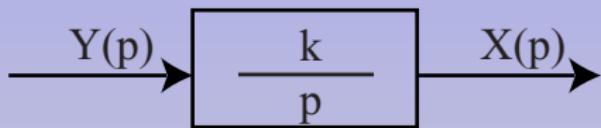
$$H(p) = \frac{K \cdot e^{-T \cdot p}}{1 + \tau \cdot p} \quad (7)$$



Cas d'un premier ordre intégrateur

Fonction de transfert d'un premier ordre intégrateur

$$H(p) = \frac{k}{p} \quad (8)$$



Résolution de l'équation différentielle du premier ordre

L'équation à résoudre est :

$$x(t) + \tau \frac{dx(t)}{dt} = K.\Delta Y \quad (9)$$

Cette équation peut aussi s'écrire : $x(t) - K.\Delta Y + \tau \frac{dx(t)}{dt} = 0$. Si on pose :

$$f(t) = x(t) - K.\Delta Y \quad (10)$$

On peut remarquer que $\frac{df(t)}{dt} = \frac{dx(t)}{dt}$. L'équation 9 peut donc s'écrire :

$$f(t) + \tau \frac{df(t)}{dt} = 0$$

ce qui équivaut à :

$$\frac{df}{f} = -\frac{dt}{\tau}$$

donc,

$$\int \frac{df}{f} = -\frac{1}{\tau} \int dt$$

donc,

$$\ln f = -\frac{t}{\tau} + C$$

où C est une constante réelle.

Résolution de l'équation différentielle du premier ordre (suite)

$$f(t) = A \cdot e^{-\frac{t}{\tau}} \quad \text{où, } A = e^C$$

En revenant à la définition 10 de $f(t)$, il vient :

$$x(t) = f(t) + K \cdot \Delta Y = A \cdot e^{-\frac{t}{\tau}} + K \cdot \Delta Y$$

Pour déterminer la valeur de la constante A , il faut connaître une solution particulière de $x(t)$. Or, à $t = 0$, on a la condition initiale $x(0) = 0$, et donc :

$$A + K \cdot \Delta Y = 0 \quad \text{donc,} \quad A = -K \cdot \Delta Y$$

$$\text{finalement,} \quad x(t) = K \cdot \Delta Y \left(1 - e^{-\frac{t}{\tau}}\right)$$