TD n° 1

Exercice 1:

Soit un système linéaire modélisé par la fonction de transfert $G(p) = \frac{12}{25 p^2 + 10 p + 4}$

- 1- Donner les pôles de G(p)? Que peut-on conclure
- 2- Déterminer le gain statique, la pulsation naturelle ω_n et le facteur d'amortissement ξ .
- 3- Donner le temps de réponse (utiliser la figure 1)
- 4- Calculer l'erreur
 - a. Lorsque l'entrée est un échelon unitaire.
 - b. Lorsque l'entrée est une rampe.

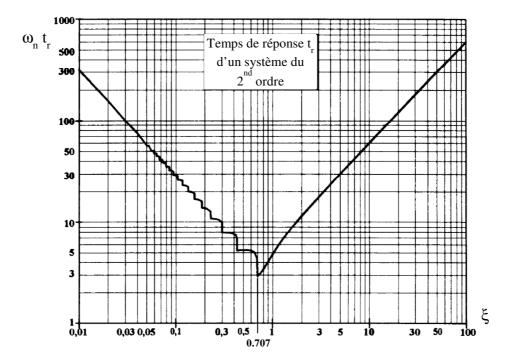
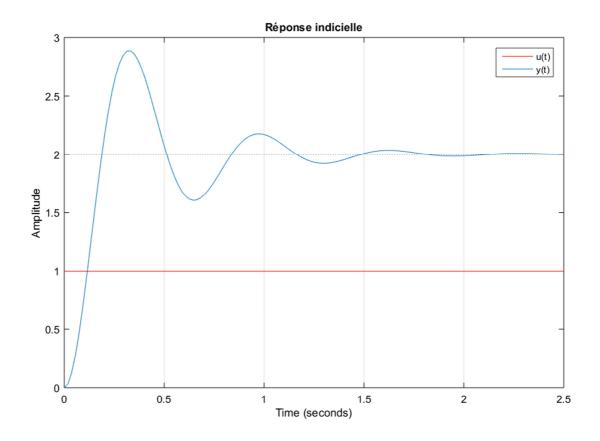


Figure 1. Temps de réponse d'un système du 2nd ordre

Exercice 2:

La figure ci-dessous représente la réponse indicielle d'un système du second ordre y(t) ainsi que l'entrée échelon u(t).

Indiquer graphiquement sur la figure : l'erreur, le régime permanent et le régime transitoire, le premier dépassement, l'instant du 1^{er} dépassement, la valeur finale, le temps de réponse.



Exercice 3:

Soit, le système représenté par le schéma fonctionnel suivant :

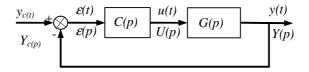


Figure 1. Système en Boucle Fermée

$$G(p) = \frac{1}{1+T p} \qquad \text{où T} > 0$$

- 1. Soit C(p) = K (K est une constante positive)
 - a- Calculer la Fonction de Transfert en Boucle Fermée (on note la FTBF : F(p)) et mettre le système sous la forme suivante :

$$Y_c(p)$$
 $F(p)$

- b- Dire quel est l'ordre de F(p)
- c- Donner l'expression de la constante de temps et du temps de réponse à 95% e temps de réponse

- d- Donner l'expression de la réponse indicielle (lorsque l'entrée est un échelon unitaire)
- e- Tracer l'allure de la réponse indicielle du système.
- f- Quelle est l'influence de K sur la réponse : sur l'erreur et le temps de réponse.
- 2. Soit, maintenant, $C(p) = K_p \left(1 + \frac{1}{T_i p}\right)$ avec $T_i > 0$.
- a- Mettre le shcéma de la figre 1 sous la forme suivante :

$$\frac{Yc(p)}{p^2 + 2 \xi \omega_n \ p + \omega_n^2} \qquad \qquad \boxed{1 + T_i p} \qquad \qquad \boxed{1 + T_i p}$$

- a- Déterminer ω_n et ξ en fonction des paramètres T, K_p et T_i .
- b- Calculer l'erreur statique.
- c- En prenant K = 1 déterminer T_i pour obtenir $\xi = 1$.
- d- Quelle est l'influence de T_i sur la réponse du système (en ne tenant pas compte de l'influence du numérateur) ?
- e- Pour $T_i = T$ quelle est l'influence de K sur la réponse du système ?