SYSTÈMES ET COMMANDE LINÉAIRES

GEL-21946

Professeur: André Desbiens

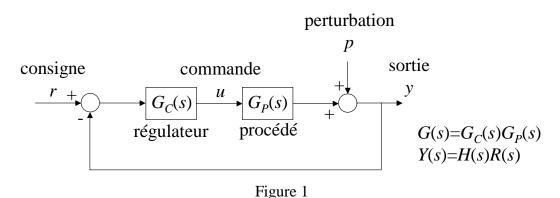
Troisième examen (30% de la note finale)

Lundi 28 avril 2003, 13h30-15h20

Une feuille 8.5 X 11 pouces est autorisée

Note: Une bonne réponse sans justification ne vaut *aucun* point.

La Figure 1 illustre la nomenclature utilisée dans l'examen.



QUESTION 1 ($6 \times 5\% = 30\%$)

La figure 2 montre le lieu de Black de G(s).

- a) Quelle est la fréquence de résonance en boucle ouverte?
- b) Quelle est la fréquence de résonance en boucle fermée?
- c) Quel est le facteur de surtension de H(s)?
- d) Sur un diagramme de Bode, quelle est la pente du rapport d'amplitude de H(s) aux hautes fréquences?
- e) Si un échelon de consigne d'amplitude 2 est appliqué à l'entrée de H(s), quelle est l'erreur statique résultante?
- f) Si une consigne sinusoïdale de fréquence 11.7 rad/s et d'amplitude 3 est appliquée à l'entrée de H(s), quelle est l'amplitude de la sortie de $G_P(s)$ en régime permanent?

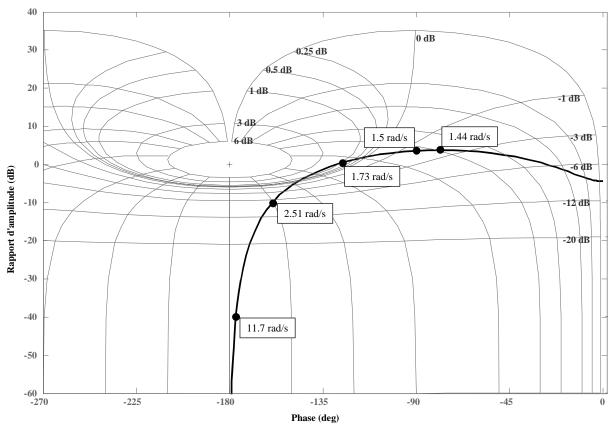


Figure 2

QUESTION 2 (25%)

La réponse du procédé (en boucle ouverte) à un échelon d'amplitude unitaire est tracée à la Figure 3. Pour ce procédé, concevez un régulateur avance de phase afin que la fréquence à laquelle le rapport d'amplitude de G(s) est unitaire soit 10 rad/s, que la marge de phase soit d'au moins 60 degrés et que l'amplification aux hautes fréquences soit minimale.

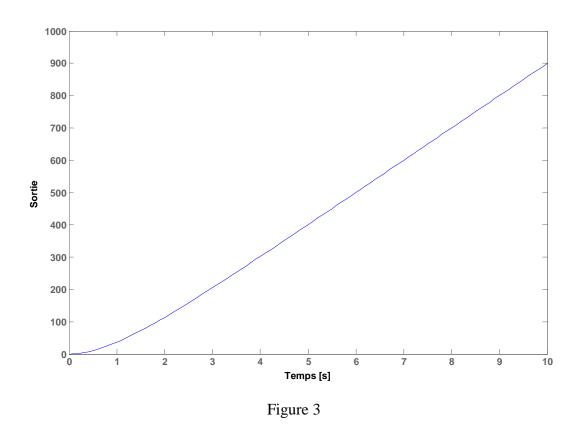
QUESTION 3 (25%)

Le procédé et le régulateur sont les suivants:

$$G_P(s) = \frac{-3e^{-5s}}{s(1+4s)}$$
$$G_C(s) = \frac{-0.02(1+40s)}{40s}$$

Le système est stable et il est initialement au repos. À t=0, une perturbation p en échelon d'amplitude 2 survient. On demande de tracer la commande et la sortie, selon les exigences suivantes:

- Soyez très précis autant pour la commande que la sortie pour les temps entre t = 0 et t = 5.
- Soyez très précis autant pour la commande que la sortie en régime permanent.
- Des tracés approximatifs sont suffisants entre t = 5 et le régime permanent.



QUESTION 4 (20%)

La réponse du procédé (en boucle ouverte) à un échelon d'amplitude -2 est tracée à la Figure 4. Pour ce procédé, concevez un régulateur PI afin d'obtenir la réponse à un échelon de consigne la plus rapide possible avec un dépassement d'environ 8.5%.

Si vous avez besoin de la valeur numérique de ω_{co} , écrivez seulement l'équation qui vous permettrait de calculer cette fréquence. Ne solutionnez pas l'équation. Supposez $\omega_{co}=0.06$ rad/s pour les calculs subséquents.

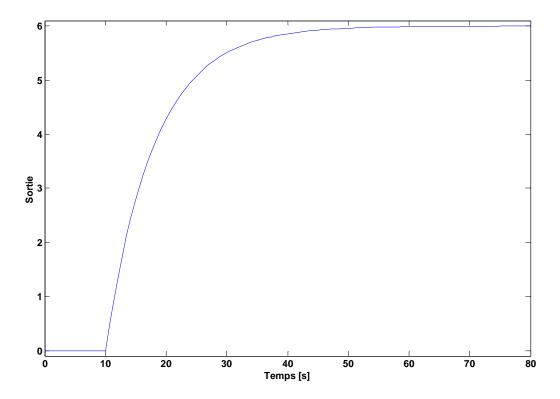


Figure 4

Bonne chance!

FORMULES:

1. Transformation de Laplace

y(t) pour $t > 0$	Y(s)	Seuil de définition	Pôles de Y(s)
1	$\frac{1}{s}$	$\operatorname{Re} s > 0$	0
$\delta(t)$	1	Re $s > -\infty$	-
t	$\frac{1}{s^2}$	$\operatorname{Re} s > 0$	0, double
e^{-at}	$\frac{1}{s+a}$	$\operatorname{Re} s > -a$	-a
te ^{-at}	$\frac{1}{(s+a)^2}$	Re $s > -a$	-a, double
cos wt	$\frac{s}{s^2 + \omega^2}$	$\operatorname{Re} s > 0$	$\pm j\omega$
sin ωt	$\frac{\omega}{s^2 + \omega^2}$	$\operatorname{Re} s > 0$	$\pm j\omega$
$e^{-at}\cos \omega t$	$\frac{s+a}{(s+a)^2+\omega^2}$	$\operatorname{Re} s > -a$	$-a \pm j\omega$
$e^{-at} \sin \omega t$	$\frac{\omega}{(s+a)^2+\omega^2}$	$\operatorname{Re} s > -a$	$-a \pm j\omega$

2. Système du deuxième ordre $G(s) = \frac{K}{1 + \frac{2z}{\omega_n} s + \frac{s^2}{{\omega_n}^2}}$

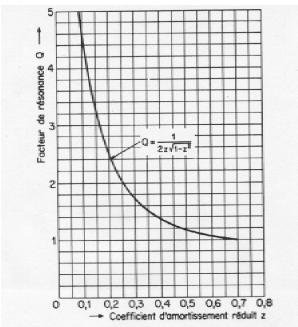


Fig. 8-4. — Facteur de résonance vs facteur d'amortissement.

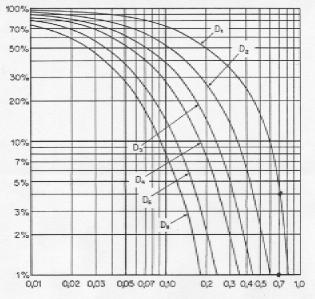


Fig. 8-6. — Dépassements successifs de la réponse d'un système du second ordre à un échelon ou à un essai de lâcher. En abscisses: le facteur d'amortissement r. (D'apoès C.S. Douren, W. McKaw et S. Lees, ouvrage cité an § 1.45 de la bibliographie, p. 257.)

3. Régulateur avance de phase

