

LYCÉE LA MARTINIÈRE MONPLAISIR LYON

SCIENCES INDUSTRIELLES POUR L'INGÉNIEUR

CLASSE PRÉPARATOIRE M.P.S.I.

Année 2017 - 2018

C6: Analyse fréquentielle des systèmes asservis

C6-1 - Introduction à l'analyse fréquentielle des systèmes asservis

20 mars 2018

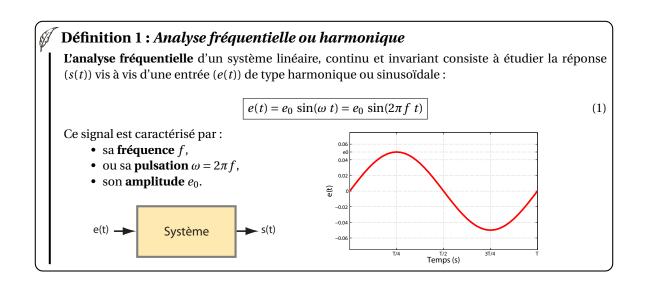
Table des matières

| I | Définition de l'analyse fréquentielle | 1 |
|-----|---|---|
| II | Intérêts de l'étude fréquentielle | 2 |
| III | Définition du support du cours | 3 |
| IV | Caractérisation de la sortie correspondante à une entrée harmonique | 4 |

Compétences

- Modéliser :
 - o Identifier et caractériser les grandeurs physiques : caractéristiques fréquentielles
 - o Systèmes linéaires continus et invariants
 - o Signaux canoniques d'entrée : signaux sinusoïdaux
 - Schémas blocs, fonctions de transferts
- Résoudre : Procéder à la mise en oeuvre d'une démarche de résolution analytique
 - Réponse fréquentielle;

I. Définition de l'analyse fréquentielle



Intérêts de l'étude fréquentielle II.



Définition 2 : Décomposition en série de Fourier

Tout signal **périodique** se décompose en une **somme de signaux harmoniques** (e.g. sinusoïdale). Par exemple un signal périodique et impaire de fréquence f peut se décomposer de la façon suivante:

$$e(t) = a_0 + \sum_{k=1}^{+\infty} a_k \cdot \sin(2\pi \ k \ f \ t)$$
 (2)

où les coefficients a_k représente les différentes amplitudes des fonctions harmonique constituant la décomposition.

Remarque 1 :

Dans la pratique, pour reconstituer un signal, on peut effectuer une décomposition finie en série de Fourier ($\tilde{e}(t)$) en prenant n termes :

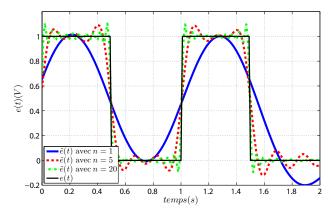
$$\tilde{e}(t) = a_0 + \sum_{k=1}^{n} a_k \cdot \sin(2\pi \ k \ f \ t)$$
 (3)

La précision de la décomposition sera alors d'autant plus fidèle au signal de départ que le nombre de termes (n) sera grand.



Exemple 1 : Reconstitution d'un signal carré périodique

Prenons l'exemple d'un signal de tension (e(t)) de type créneau d'une période T =1/f égale à 1 s et d'amplitude égale à 1V. On peut effectuer une décomposition finie $\tilde{e}(t)$ (équation 3) avec différentes valeurs de n (e.g. $\{1,5,20\}$). La figure suivante compare la "richesse" des différentes décompositions finies en série de Fourier de e(t). On remarque bien que plus n est grand plus le signal reconstitué $(\tilde{e}(t))$ se rapproche du signal initial (e(t)).





Propriété 1 : Étude d'un signal quelconque

Pour étudier la réponse d'un système vis-à-vis d'un signal quelconque, il faudra alors être capable de caractériser **la réponse fréquentielle** sur une plage de fréquence (f) ou de pulsation (ω) étendue. On peut également choisir cette méthode d'analyse pour vérifier le comportement d'un système vis à vis d'une entrée harmonique caractérisée par différentes valeurs de fréquence (f) ou de pulsation (ω) .

III. Définition du support du cours



Exemple 2 : Suspension de véhicule

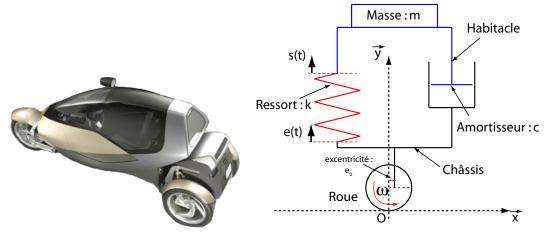
On modélise une suspension d'un véhicule par un ressort de raideur k et un amortisseur de coefficient d'amortissement c, montés en parallèles. On ramène le poids du véhicule à une masse globale m. Dans un premier temps, nous prendrons comme valeurs numériques des différents paramètres :

- m = 100 kg,
- $c = 1,13kN \cdot s \cdot m^{-1}$,
- $k = 80kN.m^{-1}$.

On note respectivement e(t) et s(t) les déplacements verticaux (suivant \overrightarrow{y}) du châssis et de l'habitacle par rapport à la position d'équilibre du système. La rotation constante de la roue avec une vitesse angulaire ω entraîne un déplacement horizontal du véhicule à vitesse constante selon la direction $-\overrightarrow{x}$. Ainsi le repère $R_0\left(0,\overrightarrow{x},\overrightarrow{y}\right)$ peut être supposé comme galiléen. L'axe de la roue est légèrement excentrée par rapport à son centre. Ceci provoque donc un déplacement du châssis en fonction de la vitesse de rotation de la roue ω .

$$e(t) = e_0 \sin(\omega t)$$
.

On se propose de modéliser la réponse en déplacement vertical (suivant \vec{y}) de l'habitacle (s(t)) en fonction de la pulsation ω .



Le Principe Fondamental de la Dynamique en résultante suivant la direction \vec{y} appliqué à l'habitacle par rapport au repère R_0 donne l'équation différentielle suivante :

$$-c\left(\frac{d(s(t)-e(t))}{dt}\right)-k(s(t)-e(t))=m\frac{d^2s(t)}{dt^2}.$$

La fonction de transfert du système H(p) = S(p)/E(p) est égale à (forme canonique) :

Avec $\tau = 2 \xi/\omega_0$.

IV. Caractérisation de la sortie correspondante à une entrée harmonique

La transformée de Laplace de l'entrée harmonique (e(t)) équation 1) est donnée par :

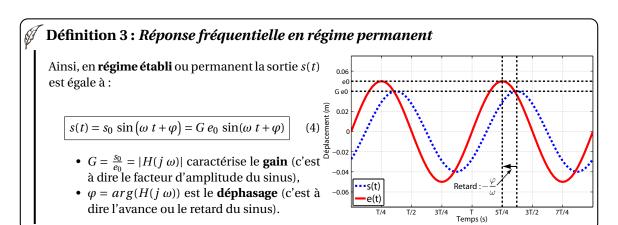
$$E(p) = \frac{e_0 \cdot \omega}{p^2 + \omega^2}$$

Dans le domaine de Laplace la sortie S(p) du système soumis à une entrée harmonique s'écrit :

On obtient alors avec une transformée de Laplace inverse :,

$$S(t) = e_0 \left[\frac{G}{2j} \left(-e^{-j(\varphi + \omega t)} + e^{j(\varphi + \omega t)} \right) + e^{at} Q(t) \right] = e_0 \left[G \sin(\omega t + \varphi) + e^{at} Q(t) \right]$$

Or, on rappelle que a < 0 (ici $a = -\frac{c}{2m}$) et donc $e^{at} Q(t)$ tend vers 0 en $+\infty$. Cette partie s'annule donc une fois que le régime est permanent ou établi et représente le **régime transitoire**.



角 Remarque 2 : *Cas général*

Dans le cas général d'un système linéaire continu invariant, sous les hypothèses de **stabilité** et avec des **conditions initiales nulles** le résultat précédent est encore valable.

)Conclusion :

L'étude fréquentielle d'un système linéaire continu et invariant revient à étudier le gain fréquentielle G, ainsi que la phase φ de la fonction de transfert H(p) en fonction de la pulsation ω ou de la fréquence f.

On utilisera pour cela des outils des outils graphiques appelés "lieux de transfert".