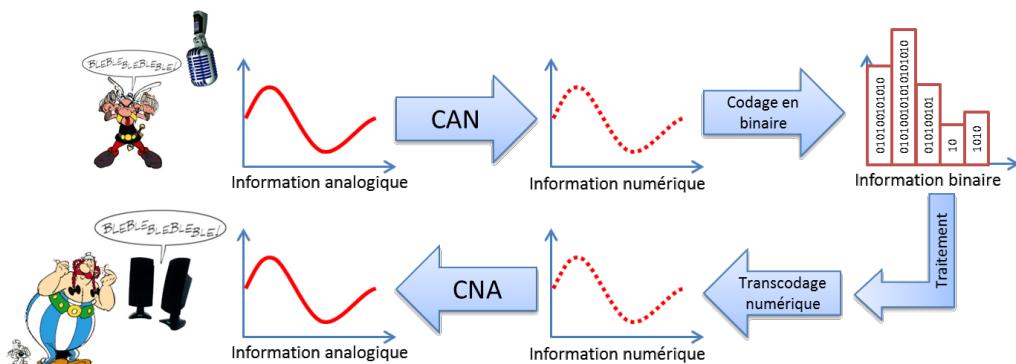


## Révisions 1 – Définitions préliminaires et détermination des performances

## 1 Définitions

## Définition — Informations analogiques et numériques.

- Une information analogique peut prendre, de manière continue, toutes les valeurs possibles dans un intervalle donné. Un signal analogique peut être représenté par une courbe continue. Les grandeurs physiques (température, vitesse, position, tension, ...) sont des informations analogiques.
- Une information numérique sous la forme d'un mot binaire est constituée de plusieurs bits (variables binaires 0/1). Cette information numérique est en général issue d'un traitement (échantillonnage et codage) d'une information analogique. On parle de conversion analogique numérique (CAN).

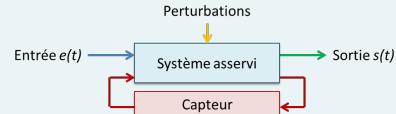


## Définition — Systèmes automatiques ou asservis.

Un système asservi est commandé par **une (ou des) entrée(s)** qu'il transforme en **grandeur(s) de sortie**. Les entrées sont de deux types :

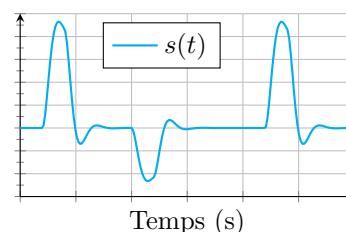
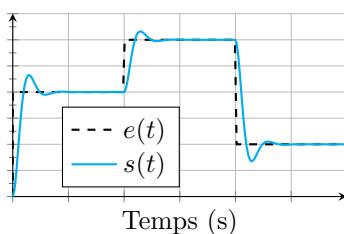
- la loi de consigne  $e(t)$  est une grandeur de commande qui est modifiable;
- la perturbation : c'est une entrée parasite qui nuit au bon fonctionnement du système. On ne peut pas modifier les perturbations.

La sortie  $s(t)$  est une grandeur **observable** (par des capteurs) qui permet de juger de la qualité de la tâche accomplie.



## Définition — Systèmes suiveurs et régulateurs.

- Pour un système suiveur la consigne  $e(t)$  fluctue au cours du temps. Le système doit faire son possible pour qu'à chaque instant la cible soit suivie.
- Pour un système régulateur la consigne  $e(t)$  est constante. Les perturbations font varier la position du système. Il doit donc de façon automatique revenir à la position commandée.



## 2 Performance des systèmes – Critères graphiques

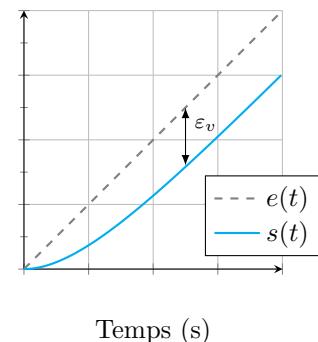
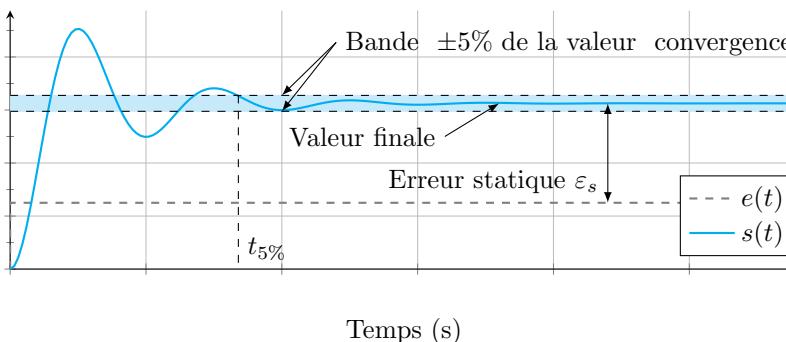
Définition — Précision en position – Écart statique  $\varepsilon_S$ . Le système est piloté par un échelon. On définit alors l'écart statique  $\varepsilon_S$  comme l'écart entre la consigne fixe et la réponse  $s(t)$  en régime permanent.

**Définition — Précision en vitesse  $\varepsilon_v$ .** Encore appelé écart de traînage ou écart de poursuite, il représente la différence entre une consigne variable de type rampe et la réponse en régime permanent.

**Définition — Rapidité.** La rapidité est caractérisée par le temps que met le système à réagir à une variation brusque de la grandeur d'entrée (temps de réponse). Cette notion est fortement liée à la notion de précision dynamique.

**Méthode — Détermination du temps de réponse à  $n\%$ .** (En pratique  $n = 5$ ).

1. Tracer sur le même graphe la consigne  $e(t)$  et la réponse du système  $s(t)$ .
2. Tracer la droite correspondant à la valeur asymptotique de  $s(t)$ .
3. Tracer la bande correspondant à une variation de  $\pm n\%$  de la valeur asymptotique.
4. Relever la dernière valeur à partir de laquelle  $s(t)$  coupe la bande et n'en sort plus.



**Définition — Stabilité.** La stabilité traduit la propriété de convergence temporelle asymptotique vers un état d'équilibre.

## 1 Définitions

### Définition — Conditions de Heaviside – Fonction causale – Conditions initiales nulles.

Une fonction temporelle  $f(t)$  vérifie les conditions de Heaviside lorsque les dérivées successives nécessaires à la résolution de l'équation différentielle sont nulles pour  $t = 0^+$  :

$$f(0^+) = 0 \quad \frac{df(0^+)}{dt} = 0 \quad \frac{d^2f(0^+)}{dt^2} = 0 \dots$$

On parle de conditions initiales nulles.

### Définition — Transformée de Laplace.

À toute fonction du temps  $f(t)$ , nulle pour  $t \leq 0$  (fonction causale), on fait correspondre une fonction  $F(p)$  de la variable complexe  $p$  telle que :

$$\mathcal{L}[f(t)] = F(p) = \int_{0^+}^{\infty} f(t)e^{-pt} dt.$$

On note  $\mathcal{L}[f(t)]$  la transformée directe et  $\mathcal{L}^{-1}[F(p)]$  la transformée inverse.

De manière générale on note  $\mathcal{L}[f(t)] = F(p)$ ,  $\mathcal{L}[e(t)] = E(p)$ ,  $\mathcal{L}[s(t)] = S(p)$ ,  $\mathcal{L}[\omega(t)] = \Omega(p)$ ,  $\mathcal{L}[\theta(t)] = \Theta(p) \dots$

### Résultat — Dérivation.

Dans les conditions de Heaviside :  $\mathcal{L}\left[\frac{df(t)}{dt}\right] = pF(p)$     $\mathcal{L}\left[\frac{d^2f(t)}{dt^2}\right] = p^2F(p)$     $\mathcal{L}\left[\frac{d^n f(t)}{dt^n}\right] = p^n F(p)$ .

En dehors des conditions de Heaviside, la transformée de Laplace d'une dérivée première est donnée par  $\mathcal{L}\left[\frac{df(t)}{dt}\right] = pF(p) - f(0^+)$ .

### Définition — Transformées usuelles.

Domaine temporel $f(t)$	Domaine de Laplace $F(p)$	Domaine temporel $f(t)$	Domaine de Laplace $F(p)$
Dirac $\delta(t)$	$F(p) = 1$	Échelon $u(t) = k$	$U(p) = \frac{k}{p}$
Fonction linéaire $f(t) = t$	$F(p) = \frac{1}{p^2}$	Puissances $f(t) = t^n \cdot u(t)$	$F(p) = \frac{n!}{p^{n+1}}$
$f(t) = \sin(\omega_0 t) \cdot u(t)$	$F(p) = \frac{\omega_0}{p^2 + \omega_0^2}$	$f(t) = \cos(\omega_0 t) \cdot u(t)$	$F(p) = \frac{p}{p^2 + \omega_0^2}$
$f(t) = e^{-at} \cdot u(t)$	$F(p) = \frac{1}{p+a}$	$f(t) = e^{-at} \sin(\omega_0 t) \cdot u(t)$	$F(p) = \frac{\omega_0}{(p+a)^2 + \omega_0^2}$
$f(t) = t^n e^{-at} u(t)$	$F(p) = \frac{n!}{(p+a)^{n+1}}$		

## 2 Théorèmes

### Théorème — Théorème de la valeur initiale.

$$\lim_{t \rightarrow 0^+} f(t) = \lim_{p \rightarrow \infty} pF(p)$$

### Théorème — Théorème du retard.

$$\mathcal{L}[f(t-t_0)] = e^{-t_0 p} F(p)$$

### Théorème — Théorème de la valeur finale.

$$\lim_{t \rightarrow \infty} f(t) = \lim_{p \rightarrow 0} pF(p)$$

### Théorème — Théorème de l'amortissement.

$$\mathcal{L}[e^{-at} f(t)] = F(p+a)$$

## 1 Définitions

### Définition — Fonction de transfert – Transmittance.

Soit un système linéaire continu invariant dont on note le signal d'entrée  $e$  et le signal de sortie  $s$ , régit par une équation différentielle à coefficients constants. Dans le domaine de Laplace et sous les conditions de Heaviside, on définit la fonction de transfert du système par la fonction  $H$  telle que :

$$H(p) = \frac{S(p)}{E(p)} = \frac{\sum_{i=0}^m b_i p^i}{\sum_{i=0}^n a_i p^i} = \frac{N(p)}{D(p)}.$$

### Définition — Classe, ordre, pôles et zéros.

$H(p)$  est une fonction rationnelle en  $p$ . En factorisant le numérateur et le dénominateur,  $H(p)$  peut s'écrire sous cette forme :

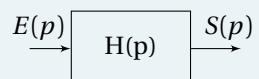
$$H(p) = \frac{N(p)}{D(p)} = K \frac{(p-z_1)(p-z_2)\dots(p-z_m)}{p^\alpha(p-p_1)(p-p_2)\dots(p-p_n)}$$

- Les  $z_i$  sont les **zéros** de la fonction de transfert (réels ou complexes).
- Les  $p_i$  sont les **pôles** de la fonction de transfert (réels ou complexes).
- Le degré de  $D(p)$  est appelé ordre  $n$  du système ( $n \geq m$  pour les systèmes physiques).**
- L'équation  $D(p)=0$  est appelée équation caractéristique.
- Le facteur constant  $K$  est appelé gain du système.
- S'il existe une (ou des) racines nulles d'ordre  $\alpha$  de  $D(p)$ , un terme  $p^\alpha$  apparaît au dénominateur.  **$\alpha$  est la classe (ou type) de la fonction de transfert.** Il correspond au nombre d'intégrations pures du système.

### Définition — Modélisation d'un bloc.

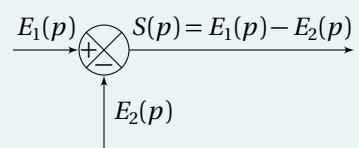
Soit un système d'entrée  $E(p)$ , de sortie  $S(p)$ , caractérisé par une fonction de transfert  $H(p)$ . Ce système est alors représenté par le schéma bloc ci-contre. La relation entrée – sortie du système se met alors sous la forme :

$$S(p) = E(p) \cdot H(p).$$



### Définition — Modélisation d'un comparateur.

Soit l'équation  $S(p) = E_1(p) - E_2(p)$ . Cette équation se traduit par le schéma ci-contre.

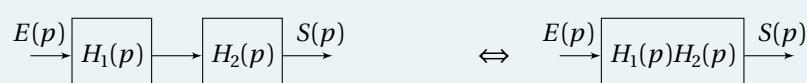


## 2 Algèbre de blocs

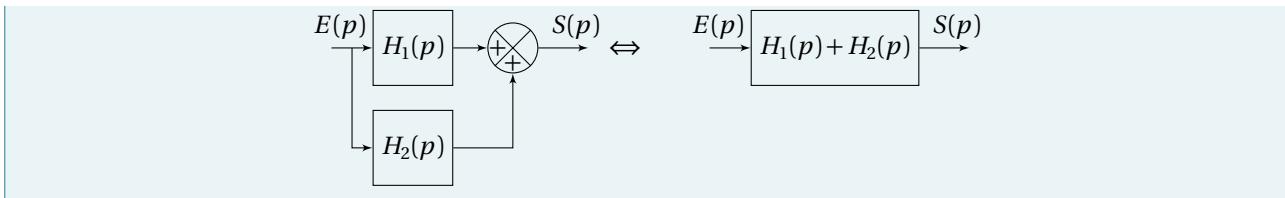
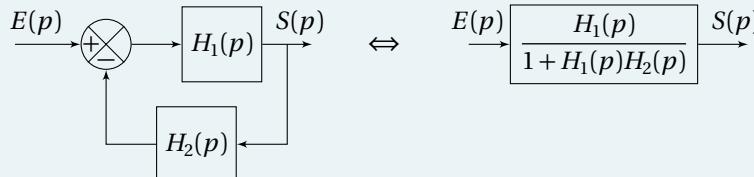
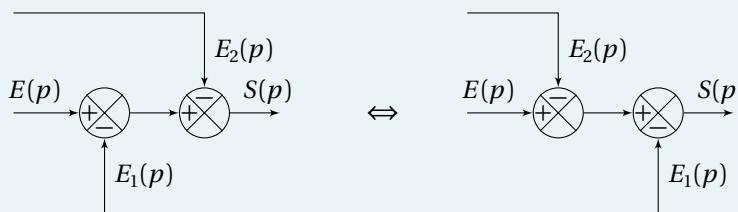
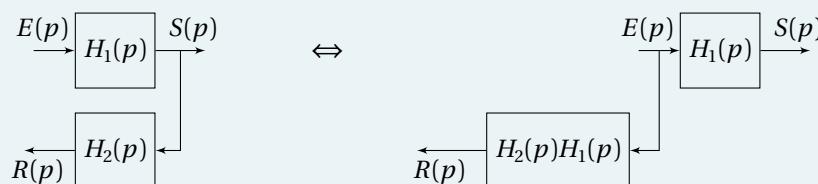


Pour modifier un schéma-blocs, il faut s'assurer que lorsque on modifie une partie du schéma, les grandeurs d'entrée et de sortie sont identiques avant et après la transformation.

### Résultat — Blocs en série.



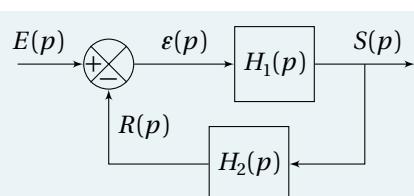
### Résultat — Blocs en parallèle.


**Résultat — Réduction de boucle – À MAITRISER PARFAITEMENT.**

**Résultat — Comparateurs en série.**

**Résultat — Point de prélevement.**


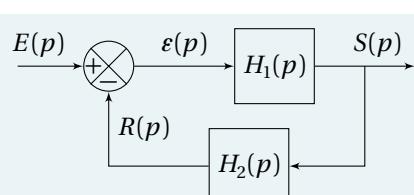
### 3 Fonctions usuelles

**Définition — Fonction de transfert en boucle fermée – FTBF.**
*Formule de Black*

$$H(p) = \frac{S(p)}{E(p)} = \frac{H_1(p)}{1 + H_1(p)H_2(p)}$$


**Définition — Fonction de transfert en boucle ouverte – FTBO.**

$$\text{FTBO}(p) = \frac{R(p)}{\varepsilon(p)} = H_1(p)H_2(p)$$


**Définition — Théorème de superposition.**

Soit un système d'entrées  $E_1$  et  $E_2$  et de sortie  $S$ . On note  $H_1 = \frac{S}{E_1}$  lorsque  $E_2$  est nulle et  $H_2 = \frac{S}{E_2}$  lorsque  $E_1$  est nulle. En superposant, on a alors :  $S = H_1 E_1 + H_2 E_2$ .

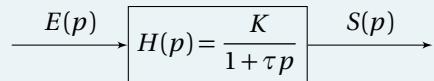
## 1 Systèmes d'ordre 1

**Définition** Les systèmes du premier ordre sont régis par une équation différentielle de la forme suivante :

$$\tau \frac{ds(t)}{dt} + s(t) = K e(t).$$

Dans le domaine de Laplace, la fonction de transfert de ce système est donc donnée par :

$$H(p) = \frac{S(p)}{E(p)} = \frac{K}{1 + \tau p}$$



On note :

- $\tau$  la constante de temps en secondes ( $\tau > 0$ );
- $K$  le gain statique du système ( $K > 0$ ).

### Résultat — Réponse à un échelon d'un système du premier ordre.

On appelle réponse à un échelon, l'expression de la sortie  $s$  lorsque on soumet le système à un échelon d'amplitude  $E_0$ . Lorsque  $E_0 = 1$  ( $1/p$  dans le domaine de Laplace) on parle de **réponse indicielle**. Ainsi, dans le domaine de Laplace :

$$S(p) = E(p)H(p) = \frac{E_0}{p} \frac{K}{1 + \tau p}.$$

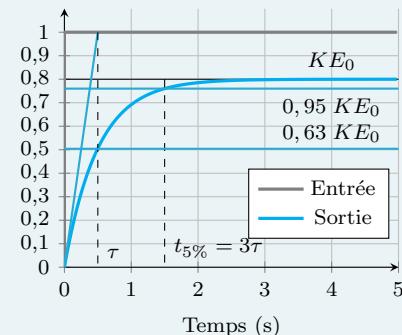
Analytiquement, on montre que  $s(t) = K E_0 u(t) (1 - e^{-\frac{t}{\tau}})$ .

Si la réponse indicielle d'un système est caractéristique d'un modèle du premier ordre (pente à l'origine non nulle et pas d'oscillation), on détermine :

- le gain à partir de l'asymptote  $KE_0$ ;
- la constante de temps à partir de  $t_{5\%}$  ou du temps pour 63 % de la valeur finale.

Les caractéristiques de la courbe sont les suivantes :

- valeur finale  $s_\infty = KE_0$ ;
- pente à l'origine **non nulle**;
- $t_{5\%} = 3\tau$ ;
- pour  $t = \tau$ ,  $s(\tau) = 0,63 s_\infty$ .



### Résultat — Réponse à un échelon d'un système du premier ordre.

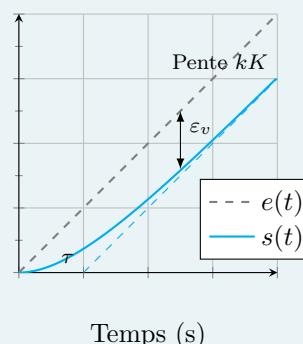
On appelle réponse à une rampe, l'expression de la sortie  $s$  lorsque on soumet le système à une fonction linéaire de pente  $k$  :

$$S(p) = E(p)H(p) = \frac{k}{p^2} \frac{K}{1 + \tau p}.$$

Analytiquement, on montre que  $s(t) = K k (t - \tau + \tau e^{-\frac{t}{\tau}}) u(t)$ .

Les caractéristiques de la courbe sont les suivantes :

- pente de l'asymptote  $Kk$ ;
- intersection de l'asymptote avec l'axe des abscisses :  $t = \tau$ ;
- $\varepsilon_v = kK\tau$ .



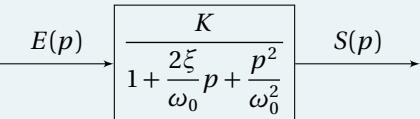
## 2 Systèmes d'ordre 2

**Définition** Les systèmes du second ordre sont régis par une équation différentielle de la forme suivante :

$$\frac{1}{\omega_0^2} \frac{d^2 s(t)}{dt^2} + \frac{2\xi}{\omega_0} \frac{ds(t)}{dt} + s(t) = K e(t).$$

Dans le domaine de Laplace, la fonction de transfert de ce système est donc donnée par :

$$H(p) = \frac{S(p)}{E(p)} = \frac{K}{1 + \frac{2\xi}{\omega_0} p + \frac{p^2}{\omega_0^2}}.$$



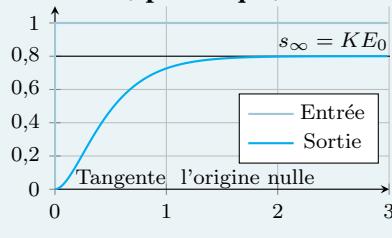
On note :

- $K$  est appelé le gain statique du système (rapport des unités de  $S$  et de  $E$ );
- $\xi$  (lire  $\kappa$ ) est appelé coefficient d'amortissement (sans unité);
- $\omega_0$  pulsation propre du système (rad/s ou  $s^{-1}$ ).

Suivant la valeur du coefficient d'amortissement, l'allure de la réponse temporelle est différente.

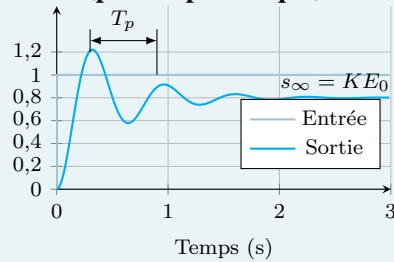
### Résultat

$\xi \geq 1$  : système non oscillant et amorti (apériodique)



- La fonction de transfert a deux pôles réels.
- La tangente à l'origine est nulle.

$\xi < 1$  : système oscillant et amorti (pseudo périodique)



- La fonction de transfert a deux pôles complexes.
- La tangente à l'origine est nulle.
- La pseudo-période est de la forme  $T_p = \frac{2\pi}{\omega_0 \sqrt{1-\xi^2}}$ .
- La valeur du premier dépassement vaut :  $D_1 = \frac{-\pi \xi}{KE_0 e^{\frac{-\pi \xi}{\sqrt{1-\xi^2}}}}$ .

### Résultat

- Pour  $\xi = 0$  le système n'est pas amorti (oscillateur harmonique) la réponse à un échelon est une sinusoïde d'amplitude  $KE_0$  ( $2KE_0$  crête à crête).
- Pour  $\xi \approx 0,69$  le système du second ordre le temps à un de réponse à 5% le plus petit avec dépassement et  $t_{r5\%} \cdot \omega_0 \approx 3$ .
- Pour  $\xi = 1$  on obtient le système du second ordre plus rapide sans dépassement.

### 1 Définitions

On peut définir un signal sinusoïdal sous la forme  $f(t) = A \sin(\omega \cdot t + \varphi)$  et on note :

- $A$  : l'amplitude de la sinusoïde;
- $\omega$  : la pulsation en rad/s;
- $\varphi$  : la phase à l'origine en rad.

On a par ailleurs :

- $T = \frac{2\pi}{\omega}$  : la période de la sinusoïde en s;
- $f = \frac{1}{T}$  : fréquence de la sinusoïde en Hz.

Une étude harmonique consiste en solliciter le système par des sinusoïdes de pulsations différentes et d'observer son comportement en régime permanent. Le diagramme de Bode est constitué d'un diagramme de gain (rapport des amplitudes des sinus en régime permanent) et d'un diagramme de phase (déphasage des sinus en régime permanent).

**Définition** Soit  $H(p)$  une fonction de transfert. On pose  $p = j\omega$  et on note :

- $H_{dB}(\omega) = 20 \log |H(j\omega)|$  le gain décibel de la fonction de transfert;
- $\varphi(\omega) = \text{Arg}(H(j\omega))$ .

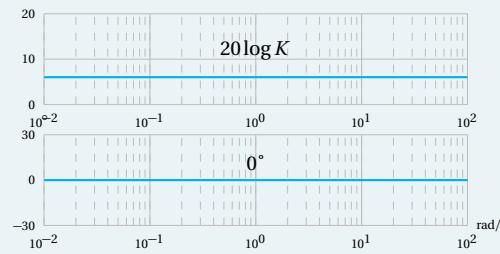
**Propriété** On note  $H(p) = G_1(p)G_2(p)$ . On a :

- $H_{dB}(\omega) = G_{1dB}(\omega) + G_{2dB}(\omega)$ ;
- $\varphi(\omega) = \text{Arg}(G_{1dB}(\omega)) + \text{Arg}(G_{2dB}(\omega))$ .

### 2 Gain

**Résultat** — Diagramme de Bode d'un gain pur.

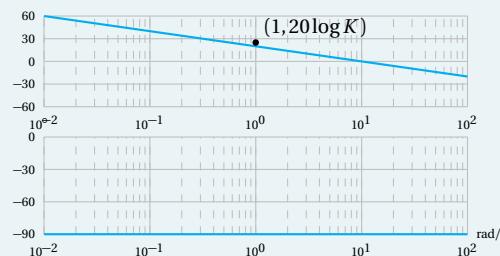
- Fonction de transfert :  $H(p) = K$ .
- Diagramme de gain : droite horizontale d'ordonnée  $20 \log K$ .
- Diagramme de phase : droite horizontale d'ordonnée  $0^\circ$ .



### 3 Intégrateur

**Résultat** — Diagramme de Bode d'un intégrateur.

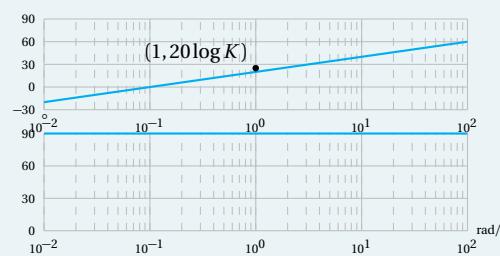
- Fonction de transfert :  $H(p) = \frac{K}{p}$ .
- Diagramme de gain asymptotique : droite de pente  $-20 \text{ dB/decade}$  passant par le point  $(1, 20 \log K)$ .
- Diagramme de phase asymptotique : droite horizontale d'ordonnée  $-90^\circ$ .



### 4 Dérivateur

**Résultat** — Diagramme de Bode d'un déivateur.

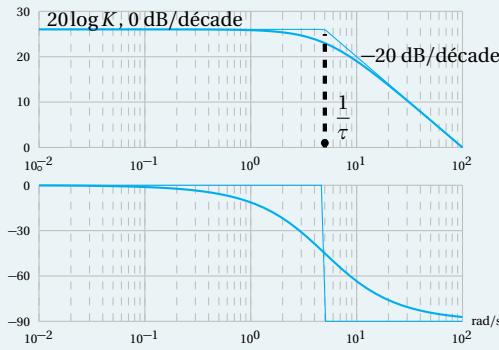
- Fonction de transfert :  $H(p) = Kp$ .
- Diagramme de gain asymptotique : droite de pente  $20 \text{ dB/decade}$  passant par le point  $(1, 20 \log K)$ .
- Diagramme de phase asymptotique : droite horizontale d'ordonnée  $+90^\circ$ .



### 5 Systèmes d'ordre 1

**Résultat — Diagramme de Bode d'un système du premier ordre.**

- Fonction de transfert :  $H(p) = \frac{K}{1 + \tau p}$ .
- Diagramme de gain asymptotique :
  - pour  $\omega < \frac{1}{\tau}$  : droite horizontale d'ordonnée  $20 \log K$  ;
  - pour  $\omega > \frac{1}{\tau}$  : droite de pente  $-20 \text{ dB/decade}$ .
- Diagramme de phase asymptotique :
  - pour  $\omega < \frac{1}{\tau}$  : droite horizontale d'ordonnée  $0^\circ$  ;
  - pour  $\omega > \frac{1}{\tau}$  : droite horizontale d'ordonnée  $-90^\circ$  .



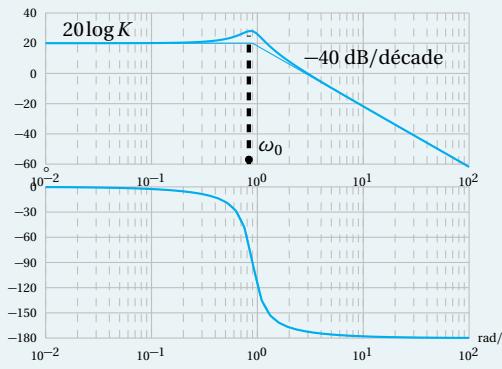
## 6 Systèmes d'ordre 2

**Résultat — Diagramme de Bode d'un système du deuxième ordre.**

- Fonction de transfert :  $H(p) = \frac{K}{1 + \frac{2\xi}{\omega_0}p + \frac{p^2}{\omega_0^2}}$ .

Cas où  $\xi < 1$ .

- Diagramme de gain asymptotique :
  - pour  $\omega < \omega_0$  : droite horizontale d'ordonnée  $20 \log K$  ;
  - pour  $\omega > \omega_0$  : droite de pente  $-40 \text{ dB/decade}$ .
- Diagramme de phase asymptotique :
  - pour  $\omega < \omega_0$  : droite horizontale d'ordonnée  $0^\circ$  ;
  - pour  $\omega > \omega_0$  : droite horizontale d'ordonnée  $-180^\circ$ .



Dans le cas où  $\xi > 1$ , le dénominateur admet deux racines (à partie réelle négative) et peut se mettre sous la forme  $(1 + \tau_1 p)(1 + \tau_2 p)$ . On se ramène alors au tracé du produit de deux premiers ordre.

**Résultat Phénomène de résonance**

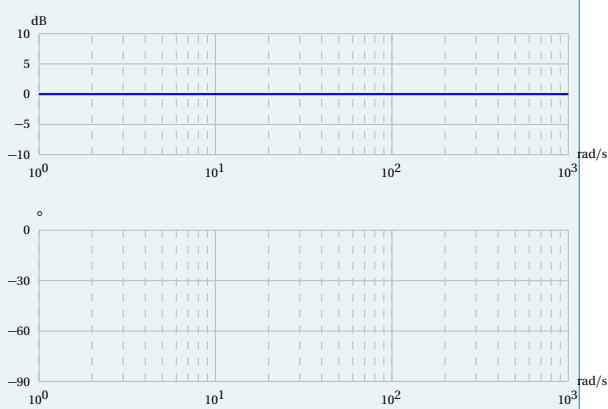
Le phénomène de résonance s'observe lorsque  $\xi < \frac{\sqrt{2}}{2}$ . La pulsation de résonance est inférieure à la pulsation propre du système :  $\omega_r = \omega_0 \sqrt{1 - 2\xi^2}$ .

À la résonance, l'amplitude maximale est de  $A_{\max} = \frac{K}{2\xi\sqrt{1-\xi^2}}$ . (Attention, sur le diagramme de Bode, on lit  $20 \log A_{\max}$  lorsque  $\omega = \omega_r$ .)

## 7 Retard

**Résultat — Diagramme de Bode d'un retard pur.**

- Fonction de transfert :  $H(p) = e^{-Tp}$ .
- Diagramme de gain asymptotique : gain nul.
- Diagramme de phase asymptotique :  $\arg(H(p)) = -\tau\omega$  ... à tracer.



## 8 Tracé du diagramme de Bode

### Méthode

#### Méthode 1 : sommation dans le diagramme de Bode

1. décomposer la fonction de transfert à tracer en fonction de transfert élémentaire (fonctions de transfert élémentaires vues ci-dessus);
2. tracer chacune des fonctions de transfert;
3. sommer les tracés dans le diagramme de gain et dans le diagramme des phases.

#### Méthode 2 : tableau de variation

1. décomposer la fonction de transfert à tracer en fonction de transfert élémentaire (fonctions de transfert élémentaires vues ci-dessus);
2. réaliser un tableau de variation : pour chacune des fonctions élémentaires, donner les pulsations de coupure et les pentes;
3. sommer les pentes;
4. tracer le diagramme de Bode.

## Application 01

## Application

## Savoirs et compétences :

 ...

## Mise en situation

Airbus Helicopters commercialise des hélicoptères civils et militaires. Le déplacement des hélicoptères est assuré par un rotor principal permettant la sustentation et la translation de l'appareil. Un rotor arrière permet de compenser le couple de réaction engendré par le rotor principal et de contrôler les mouvements de lacet de l'appareil (figure 1). La puissance est délivrée par deux turboréacteurs (certains hélicoptères ne sont équipés que d'un turboréacteur). Ces turboréacteurs entraînent en rotation une boîte de transmission principale (BTP) qui elle-même entraîne d'une part le rotor principal et d'autre part le rotor arrière, par l'intermédiaire d'un arbre de transmission et d'une boîte de transmission arrière (BTA). La BTP assure aussi l'entraînement d'une série d'accessoires permettant le fonctionnement de l'appareil (alternateur, pompe hydraulique ...). Pour chaque association hélicoptère - turboréacteur, un banc d'essai permet de vérifier que la BTP répond au cahier des charges. La figure 2 présente la structure du banc d'essai.

**Objectif** Valider Req 1.1.1.

«requirement»	
Précision de la régulation	
Id = "1.1.1"	
Text = "L'écart statique de la régulation en vitesse doit être nul."	

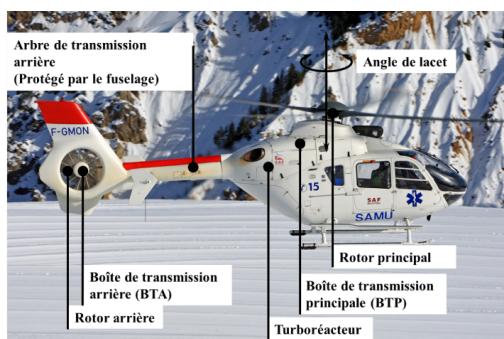


Figure 1 – Hélicoptère.

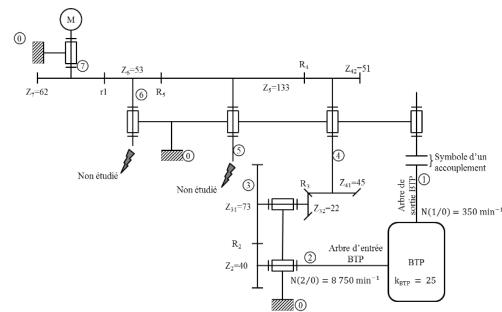


Figure 2 – Structure du banc d'essai.

## Le moteur à courant continu

Le banc d'essai est équipé d'un dispositif permettant de générer un couple résistant sur le rotor de sortie de la BTP. Cela permet de simuler les actions aérodynamiques sur les pales. Il faut donc évaluer l'impact de ce couple sur la vitesse du moteur. La modélisation adoptée pour le moteur à courant continu est celle de la figure 3.

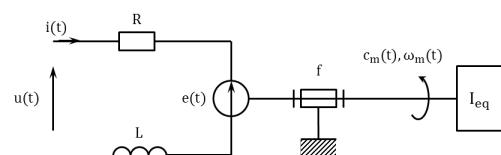


Figure 3 – Schéma équivalent du moteur à courant continu.

On note :

- $u(t)$  : la tension appliquée aux bornes de l'induit;
- $i(t)$  : le courant absorbé par l'induit;
- $e(t)$  : la force contre-électromotrice;
- $R$  : la résistance de l'induit;
- $L$  : l'inductance de l'induit;
- $\omega_m(t)$  : la vitesse de rotation de l'arbre moteur;
- $c_m(t)$  : le couple moteur;
- $c_r(t)$  : le couple résistant sur l'arbre moteur dû à la génération d'un couple résistant en sortie de BTP;
- $f$  : le coefficient de frottement, qui génère un couple résistant proportionnel à  $\omega_m(t)$ ;
- $I_{eq}$  : l'inertie équivalente du banc d'essai ramené à l'arbre moteur;
- $K_c$  : la constante de couple définie telle que  $c_m(t) = K_c i(t)$  (équation 1);
- $K_e$  : la constante de force contre-électromotrice définie telle que  $e(t) = K_e \omega_m(t)$  (équation 2).

Hypothèses :

- le comportement de chacun des composants sera considéré comme linéaire, continu et invariant;
- les conditions de Heaviside sont considérées comme vérifiées;
- on note  $p$  la variable de Laplace. La transformée de Laplace d'une fonction temporelle  $f(t)$  sera notée  $F(p)$  (la transformée de  $\omega(t)$  sera notée  $\Omega(p)$ ).

## Modélisation de l'asservissement en vitesse

Hypothèses :

- on néglige l'inductance du moteur à courant continu ainsi que l'effet du coefficient de frottement;
- on fait l'hypothèse que  $K_c = K_e = K$ ;
- pour simplifier l'étude, la boucle de courant n'a pas été modélisée.

Le schéma bloc de l'asservissement en vitesse du moteur à courant continu est donné sur la figure 10.

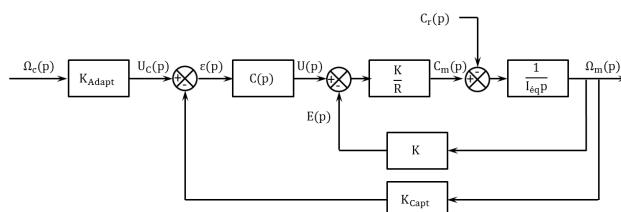


Figure 10 – Régulation en vitesse du banc d'essai.

**Question 1** Quelle solution technologique peut-on utiliser pour le capteur situé en boucle de retour? Comment déterminer la valeur du gain  $K_{Adapt}$ ?

**Hypothèse 1 : on considère que**  $C_r(p) = 0$  **et**  $\Omega_c(p) \neq 0$ .

**Question 2** Déterminer la fonction de transfert en boucle fermée  $H_m(p) = (\Omega_m(p))/U(p)$  puis la fonction de transfert en boucle fermée  $H_1(p) = (\Omega_m(p))/(\Omega_c(p))$ . On considère que  $C(p) = K_p$ ,  $K_p$  étant constant. Mettre  $H_1(p)$  sous la forme  $K_1/(1 + \tau_1 p)$  où on explicitera les valeurs de  $K_1$  et  $\tau_1$ .

**Hypothèse 2 : on considère que**  $\Omega_c(p) = 0$  **et que**  $C_r(p) \neq 0$ .

**Question 3** Retracer sur la copie le schéma bloc en tenant compte de ces hypothèses.

**Question 4** Déterminer la fonction de transfert en boucle fermée  $H_2(p) = (\Omega_m(p))/(C_r(p))$ . On considère que  $C(p) = K_p$ ,  $K_p$  étant constante. Mettre  $H_2(p)$  sous la forme  $-K_2/(1 + \tau_2 p)$  où on explicitera les valeurs de  $K_2$  et  $\tau_2$ .

**Hypothèse 3 : on considère maintenant que**  $\Omega_c(p) \neq 0$  **et que**  $C_r(p) \neq 0$ .

**Question 5** En utilisant le théorème de superposition, exprimer  $\Omega_m(p)$  en fonction de  $H_1(p)$ ,  $H_2(p)$ ,  $\Omega_c(p)$  et  $C_r(p)$ .

À une fréquence de rotation de  $350 \text{ min}^{-1}$  en sortie de BTP correspond une consigne de fréquence de rotation du moteur de  $1928 \text{ min}^{-1}$  soit environ  $202 \text{ rad/s}$ . Le couple résistant ramené à l'arbre moteur est évalué à  $990 \text{ Nm}$ . On soumet donc le système à un échelon de consigne d'amplitude  $202 \text{ rad/s}$  et à un couple résistant de  $990 \text{ Nm}$ .

**Question 6** Après avoir exprimé la consigne  $\Omega_c(p)$  puis le couple résistant  $C_r(p)$ , calculer sous forme littérale l'écart statique du système. Conclure vis-à-vis du cahier des charges.

**Question 7** Quel intérêt peut présenter l'utilisation d'un correcteur intégral de gain  $K_I$  de la forme  $C(p) = K_I/p$  ?

**Question 8** En conclusion, en utilisant le correcteur précédent, l'asservissement proposé permet-il de tenir la consigne de vitesse lorsqu'un couple résistant est appliqué à l'arbre de sortie de la BTP? L'exigence 1.1.1 est-elle vérifiée?



On verra ultérieurement qu'un correcteur intégral pur ne permet pas forcément de garantir la stabilité d'un système.

## Partie supplémentaire

**Question 9** Tracer le diagramme de Bode de  $C(p) \cdot F(p)$  avec  $F(p) = 118/(1 + 0,5p)$  du système lorsque :

- $C(p) = 1$ ;
- $C(p) = 20$ ;
- $C(p) = 30/p$ .

## Application 02

## Application

Savoirs et compétences :

 ...

## Modélisation par schéma-blocs

**Méthode** Dans le cas où vous ne savez pas comment démarrer, vous pouvez suivre la méthode suivante.

1. Identifier la grandeur physique d'entrée et la grandeur physique de sortie.
2. Lorsqu'une équation lie deux grandeurs physiques, réaliser le schéma-blocs associé à l'équation.
3. Lorsqu'une équation lie trois grandeurs physiques, réaliser le schéma-blocs associé à l'équation en utilisant un comparateur.
4. Relier les blocs en commençant par l'entrée. Inverser les blocs si nécessaire.

- débit dans le vérin dans le cas d'une hypothèse de fluide incompressible  $q(t) = S \cdot \frac{dx(t)}{dt}$ ;
- capteur de position :  $u_s(t) = K_c \cdot x(t)$ ;
- le servo-distributeur est un composant de la chaîne de commande conçu pour fournir un débit hydraulique  $q(t)$  proportionnel au courant de commande  $i(t)$ . (Attention, valable uniquement en régime permanent.) Le constructeur fournit sa fonction de transfert :

$$F(p) = \frac{Q(p)}{I(p)} = \frac{K_d}{1 + T p}$$

où  $K_d$  est le gain du servo-distributeur et  $T$  sa constante de temps.

## Modélisation du moteur à courant continu

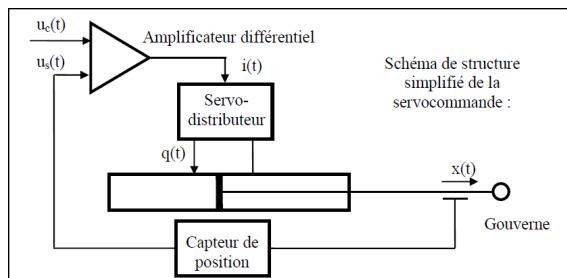
On donne les équations du moteur à courant continu :

- $u(t) = e(t) + R i(t) + L \frac{di(t)}{dt}$ ;
- $e(t) = K \omega(t)$ ;
- $c(t) = K i(t)$ ;
- $c(t) - c_r(t) - f \omega(t) = J \frac{d\omega(t)}{dt}$ .

**Question 1** Réaliser le schéma-blocs.

**Question 2** Exprimer  $\Omega(p)$  sous la forme  $\Omega(p) = F_1(p)U(p) + F_2(p)C_r(p)$ . Les fonctions de transfert  $F_1$ ,  $F_2$  seront exprimées sous forme canonique. Les constantes du système du second ordre seront explicitées.

## Modélisation d'une servo-commande



Les différentes équations temporelles qui modélisent le fonctionnement d'une servocommande sont :

- un amplificateur différentiel défini par :  $u_c(t) = \frac{i(t)}{K_a} + u_s(t)$ ;

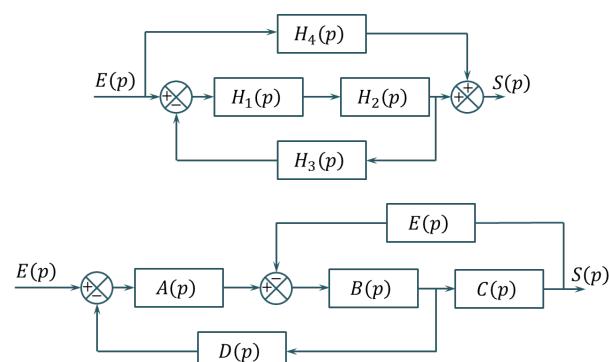
**Question 1** Réaliser le schéma-blocs.

**Question 2** Déterminer la fonction de transfert en boucle fermée.

## Réduction de schéma-blocs

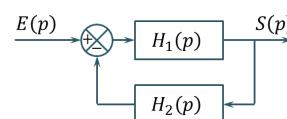
D'après ressources de V. Reydellet.

**Question** Réduire les schéma-blocs suivants.

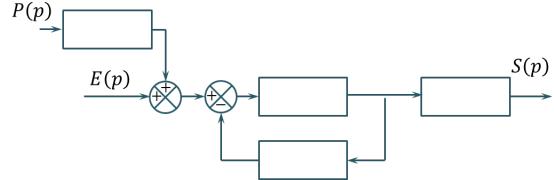
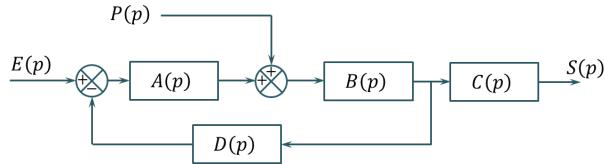


## Transformation de schéma-blocs

**Question** Transformer le schéma-bloc suivant pour obtenir un schéma-blocs à retour unitaire.



**Question** Modifier le schéma-blocs suivant pour obtenir la forme proposée. Déterminer ensuite l'expression de  $S(p)$  en fonction de  $E(p)$  et  $P(p)$ .



## TD 01



## Assistance pour le maniement de charges dans l'industrie

Concours Centrale Supelec TSI 2017

## Savoirs et compétences :

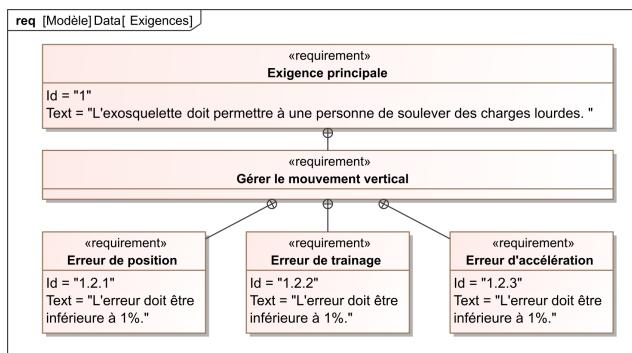
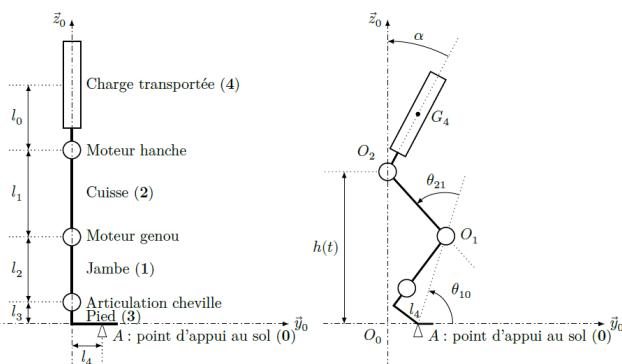
- Mod2.C4 : calcul symbolique;
- Mod2.C7.SF1 : analyser ou établir le schéma-bloc du système;
- Res2.C10 : précision des SLCI : erreur en régime permanent;
- Res2.C10.SF1 : déterminer l'erreur en régime permanent vis-à-vis d'une entrée en échelon ou en rampe (consigne ou perturbation).

## Mise en situation

L'exosquelette est un appareil qui apporte à un être humain des capacités qu'il ne possède pas ou qu'il a perdues à cause d'un accident. Ce type d'appareil peut permettre à une personne de soulever des charges lourdes et diminuer considérablement les efforts à fournir sans la moindre fatigue. Après avoir revêtu un exosquelette adapté à sa morphologie et à sa taille, l'utilisateur peut faire ses mouvements en bénéficiant d'une grande fluidité.



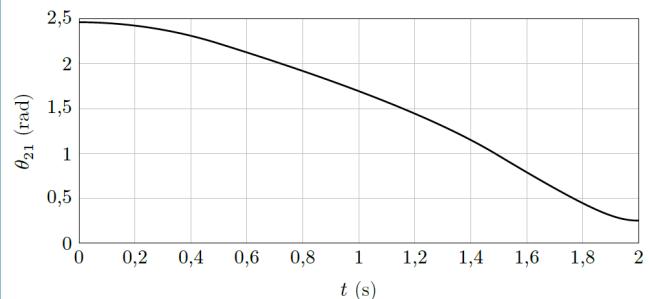
On donne dans la figure ci-dessous, la modélisation cinématique retenue dans le but de simuler le comportement de l'exosquelette.



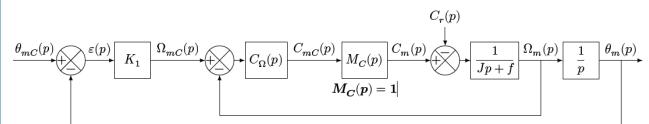
## Gestion du mouvement vertical

**Objectif** Déterminer les réglages de la commande asservie des moteurs genou droit et gauche permettant d'assurer un mouvement vertical ne déséquilibrant pas le porteur de l'exosquelette puis valider les performances attendues listées par le cahier des charges.

La demande de mouvement de l'utilisateur de l'exosquelette se traduit par une consigne de vitesse de type trapézoïdal pour le mouvement vertical. À l'aide du modèle articulaire inverse cette demande se traduit finalement en consigne de position des axes moteur genou gauche et droit. Cette consigne de position du moteur représentée à la figure suivante montre des parties qui peuvent être approchées par des constantes, des rampes et des paraboles.



Le premier modèle défini figure suivante est adopté pour chaque axe.



## Notations :

- $\theta_{mC}(p)$  consigne de position de l'axe moteur (variable temporelle :  $\theta_{mC}(t)$  en rad);
- $\theta_m(p)$  position de l'axe moteur (variable temporelle :  $\theta_m(t)$  en rad);
- $C_{mC}(p)$  consigne de couple moteur (variable temporelle :  $c_{mC}(t)$  en Nm);
- $C_m(p)$  couple moteur (variable temporelle :  $c_m(t)$  en Nm);
- $C_r(p)$  couple résistant perturbateur (variable temporelle :  $c_r(t)$  en Nm);
- $K_1$  gain proportionnel du correcteur de l'asservissement de position (en  $s^{-1}$ );

- $\Omega_{mC}(p)$  consigne de vitesse de l'axe moteur (variable temporelle :  $\Omega_{mC}(t)$  en rad s<sup>-1</sup>);
- $\Omega_m(p)$  vitesse de l'axe moteur (variable temporelle :  $\Omega_m(t)$  en rad s<sup>-1</sup>);
- $C_\Omega(p)$  correcteur de l'asservissement de vitesse;
- $M_C(p)$  modélise la boucle d'asservissement en couple de la machine électrique, considérée parfaite au vu de sa dynamique par rapport aux autres boucles :  $M_C(p) = 1$ ;
- $J$  moment d'inertie de l'ensemble en mouvement, rapporté au niveau de l'axe moteur;
- $f$  coefficient de frottements visqueux équivalent pour l'ensemble en mouvement.

Le correcteur est de la forme :  $C_\Omega(p) = K_2 \left( \frac{Jp + f}{Jp} \right)$ .

En utilisant le schéma-blocs précédent, on peut constater que :

- l'écart est défini par la variable  $\varepsilon(t) = \theta_{mC}(t) - \theta_m(t)$ ;
- l'erreur entre l'entrée et la sortie est définie par la variable  $\mu(t) = \theta_{mC}(t) - \theta_m(t)$ .

Étant donné que le modèle utilisé est à retour unitaire, l'écart  $\varepsilon(t)$  est égal à l'erreur  $\mu(t)$ .

**Hypothèse(s)** Le couple résistant évolue lentement au regard de la dynamique de l'asservissement, ce qui permet de considérer pour la suite de l'étude  $C_r(p) = 0$ .

**Question 1** Déterminer la grandeur physique de la consigne et la grandeur physique asservie à partir du modèle multiphysique présenté plus bas et préciser leurs unités de base dans le système international d'unités (SI).

**Question 2** Exprimer  $H_\Omega(p) = \frac{\Omega_m(p)}{\Omega_{mC}(p)}$  en fonction de  $J$ ,  $K_2$  et  $p$ .

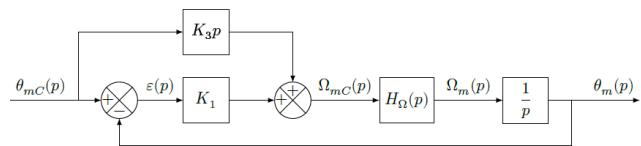
**Question 3** Exprimer  $\varepsilon(p)$  en fonction de  $\theta_{mC}(p)$ ,  $H_\Omega(p)$ ,  $K_1$  et  $p$ .

**Méthode** On peut définir l'erreur de position  $\varepsilon_p$  par  $\varepsilon_p = \lim_{t \rightarrow +\infty} \varepsilon(t) = \lim_{p \rightarrow 0} p \varepsilon(p)$  avec  $\theta_{mC}(p) = \frac{1}{p}$  (entrée échelon).

**Question 4** Déterminer l'erreur de position  $\varepsilon_p$  puis l'erreur de traînage  $\varepsilon_v$ . Conclure sur la valeur de  $K_1$  pour satisfaire à l'exigence d'erreur en traînage.

**Question 5** Déterminer l'erreur en accélération et conclure quant au respect du cahier des charges.

Pour satisfaire l'exigence d'une erreur en accélération inférieure à 1%, le second modèle avec anticipation de la vitesse est adopté avec  $H_\Omega(p) = \frac{1}{1 + Tp}$  et  $T = 33$  ms.



**Question 6** Exprimer  $\varepsilon(p)$  en fonction de  $\theta_{mC}(p)$ ,  $T$ ,  $K_1$ ,  $K_3$  et  $p$ .

Le second modèle avec anticipation de la figure précédente n'a pas d'incidence sur la valeur de l'erreur de position.

**Question 7** Exprimer l'erreur de traînage et déterminer la valeur de  $K_3$  permettant l'annuler cette erreur.

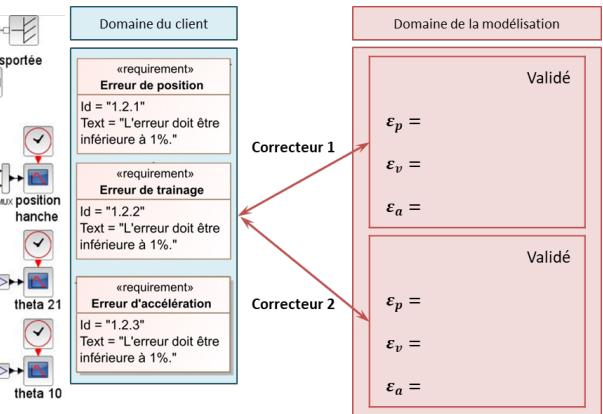
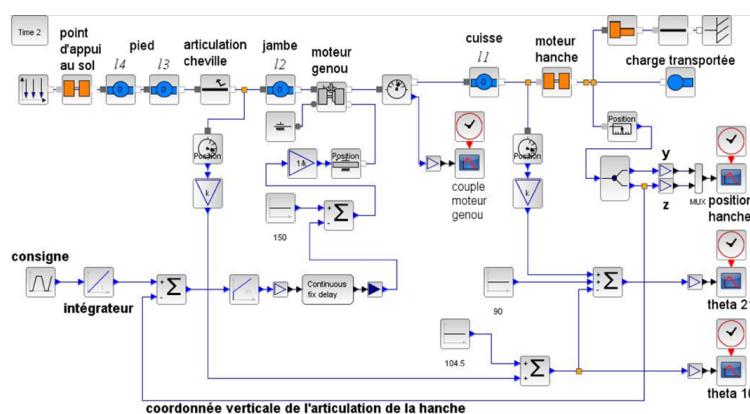
**Question 8** Exprimer et déterminer l'erreur d'accélération en prenant les valeurs de  $K_3$  et de  $K_1$  déterminées précédemment. Conclure quant au respect du cahier des charges.

## Synthèse

**Question 9** En utilisant la figure ci-dessous, conclure sur les actions qui ont mené à une validation du cahier des charges.

Eléments de corrigé :

1. Asservissement en position.
2.  $H_\Omega(p) = 1 / \left( \frac{Jp}{C_\Omega K_2} + 1 \right)$ .
3.  $\varepsilon(p) = (\theta_{mC}(p)) / \left( 1 + H_\Omega(p) \frac{K_1}{p} \right)$
4.  $\varepsilon(p) = 0$ ,  $\varepsilon_v = \frac{1}{K_1}$  et  $K_1 > 100$ .
5.  $\varepsilon_a = \infty$ .
6.  $\varepsilon(p) = \theta_{mC}(p) (p(1 + Tp - K_3)) / (p(1 + Tp) + K_1)$ .
7.  $\varepsilon_v = \frac{1 - K_3}{K_1}$ ,  $K_3 = 1$ .
8.  $\varepsilon_a = \frac{33 \times 10^{-3}}{100}$ . Le cahier des charges est donc validé.



## Application 01

### Robot de maraîchage Oz 440

CCP – MP – Florestan Mathurin

Savoirs et compétences :



#### Présentation du système

On s'intéresse à un robot de maraîchage Oz 440 développé par la société Naïo Technologies dont on donne une description structurelle ainsi qu'un extrait de cahier des charges. Ce robot est un outil autonome agricole capable d'assister les maraîchers dans les tâches les plus pénibles comme le transport de charges lors des récoltes et le désherbage mécanique à l'aide d'un outil de binage.

Ce robot de petite taille évolue directement entre les rangées de cultures pour un travail de précision. Il peut, par exemple, désherber et aussi suivre des personnes lors de la récolte tout en transportant des charges. Bien plus petit qu'un tracteur classique, il ne casse pas la structure naturelle du sol et évite ainsi le phénomène de compaction des sols provoqué habituellement par les tracteurs ou le piétinement de l'homme. Il roule lentement et passe au plus près des cultures sans risquer de les abîmer. Le robot est constitué d'une plate-forme mobile électrique à 4 roues motrices sur laquelle sont fixés divers outils et capteurs. Le moteur du groupe propulsion gauche actionne les 2 roues gauches ensemble et le moteur du groupe propulsion droit actionne les 2 roues droites ensemble, de façon à reproduire finalement un comportement de type « chenilles ». On s'intéresse à l'asservissement de position du robot suivant la ligne moyenne à suivre dans l'allée. On donne les différents modèles de connaissance associés à cet asservissement.

La variable  $y(t)$  correspond à la distance d'un point particulier du robot par rapport à la ligne moyenne dans le rang de culture. Le modèle de l'asservissement de suivi de l'allée du robot est donné par le schéma-bloc suivant.

#### Détermination de la fonction de transfert H 1 (p) du groupe propulsion

On donne dans un premier temps le modèle de connaissance du groupe propulsion gauche. On supposera que toutes les conditions initiales sont nulles et que  $J, R_m, r, K_i, K_e$  sont des coefficients constants.

	Modèle de connaissance
Le réducteur, de rapport de réduction $r$ , permet de réduire la vitesse angulaire du moteur $\omega_m(t)$ en une vitesse $\omega_g(t)$ disponible pour la roue gauche	$\omega_g(t) = r \cdot \omega_m(t)$
La force électromotrice $e_m(t)$ du moteur est couplée à la vitesse de rotation de l'arbre moteur $\omega_m(t)$ grâce à la constante de force électromotrice $K_e$	$e_m(t) = K_e \cdot \omega_m(t)$
L'équation mécanique du moteur tournant à la vitesse angulaire $\omega_m(t)$ permet de lier l'inertie $J$ de l'arbre en rotation et le couple moteur $C_m(t)$	$J \cdot \frac{d\omega_m(t)}{dt} = C_m(t)$
L'équation électrique au niveau de l'induit du moteur permet de lier la tension $U_g(t)$ , le courant $i_m(t)$ , la résistance de l'induit $R_m$	$U_g(t) = R_m \cdot i_m(t) + e_m(t)$
Le couple moteur $C_m(t)$ est couplé à l'intensité $i_m(t)$ dans la bobine du moteur grâce à la constante de couple $K_i$	$C_m(t) = K_i \cdot i_m(t)$

**Question 1** Appliquer la transformée de Laplace sur les différentes équations du modèle de connaissance.

**Question 2** Déduire des questions précédentes le schéma-bloc correspondant au groupe propulsion gauche seul.

**Question 3** Déterminer l'expression de la fonction de transfert du système en boucle fermée du groupe propulsion gauche  $H_g(p) = \frac{\Omega_g(p)}{U_g(p)}$  en fonction de  $r, K_i, K_e, J$  et  $R_m$ . Montrer que cette fonction de transfert peut se mettre sous la forme d'un système du premier ordre  $H_g(p) = \frac{K}{1 + \tau p}$  où  $K$  et  $\tau$  sont 2 constantes à déterminer. Donner les unités de  $K$  et  $\tau$ .

Pour faire pivoter le robot d'un angle  $\varphi(t)$  autour de l'axe vertical ascendant, il est nécessaire de faire tourner les roues droites et gauches avec 2 vitesses angulaires différentes de façon à reproduire finalement un comportement de type « chenilles ».

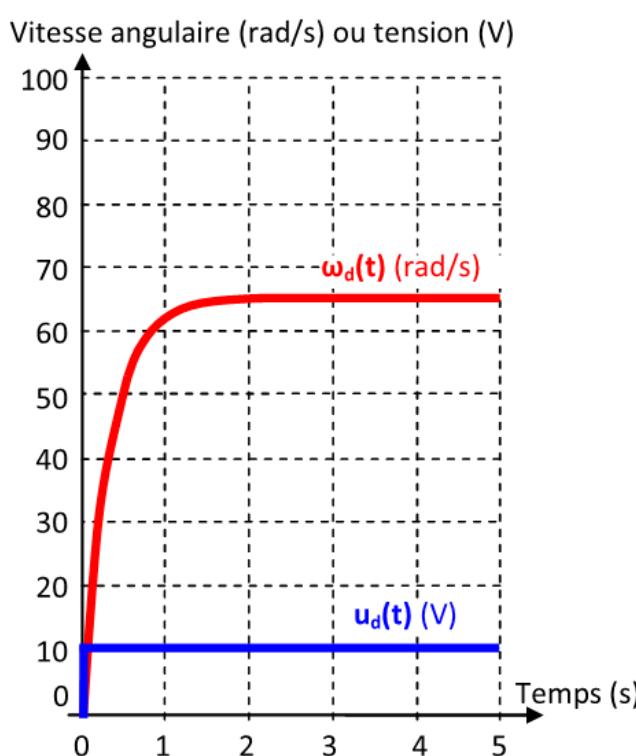
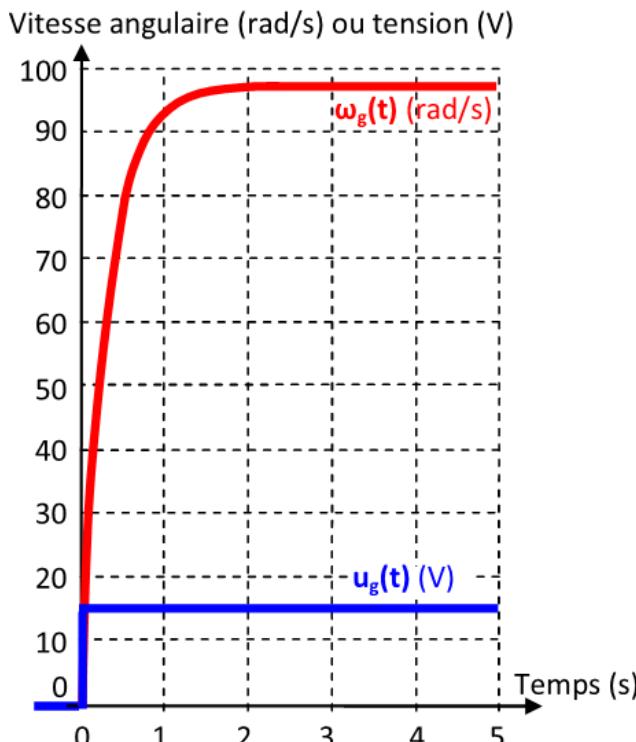
#### Notations

- Vitesse angulaire moyenne de rotation des roues :  $\omega_r(t)$ .
- Différence de vitesse de rotation angulaire entre roues droites et roues gauches :  $\Delta\omega(t) = \omega_d(t) - \omega_g(t)$ .
- Vitesse de rotation des roues gauches et droites :  $\omega_g(t)$  et  $\omega_d(t)$  avec  $\omega_g(t) = \omega_r(t) - \Delta\omega(t)/2$  et  $\omega_d(t) = \omega_r(t) + \Delta\omega(t)/2$ .
- La différence de vitesse de rotation entre roues droites et roues gauches, représentée par  $\Delta\omega(t)$ , permet de contrôler l'orientation du robot, alors que la vitesse moyenne de rotation des roues  $\omega_r(t)$  permet de contrôler la vitesse  $V(t)$  de déplacement en translation du robot.
- Tension de consigne utile pour la rotation :  $\Delta U(t) = U_d(t) - U_g(t)$ .
- Tension de consigne des moteurs gauches et droits :  $U_g(t) = U_m(t) - \Delta U(t)/2$  et  $U_d(t) = U_m(t) + \Delta U(t)/2$ .

- Transformées de Laplace des tensions :  $U_g(p)$ ,  $U_d(p)$  et  $\Delta U(p)$ .
- Transformées de Laplace des vitesses de rotation :  $\Omega_g(p)$ ,  $\Omega_d(p)$  et  $\Delta\Omega(p)$ .

**Question 4** A l'aide des relations ci-dessus, déterminer la fonction de transfert en boucle fermée du groupe propulsion  $H_1(p) = \frac{\Delta\Omega(p)}{\Delta U(p)}$ . Montrer que cette fonction de transfert peut se mettre sous la forme d'un système du premier ordre.

On donne les tracés de la réponse à un échelon des chaînes de propulsion gauche et droite.



**Question 5** Déterminer par identification les expressions des fonctions de transfert  $H_g(p) = \frac{\Omega_g(p)}{U_g(p)}$  et  $H_d(p) = \frac{\Omega_d(p)}{U_d(p)}$ . Donner les valeurs numériques des coefficients de ces fonctions de transfert.

#### Détermination de la fonction de transfert $H_2(p)$ du suivi de la trajectoire

La modélisation par schéma bloc du suivi de la trajectoire est ci-dessous. La position du robot est repérée dans le plan  $(O, \vec{x}, \vec{y})$  par ses coordonnées  $x(t)$  et  $y(t)$  ainsi que par l'angle du robot avec la ligne moyenne  $\varphi(t)$ .

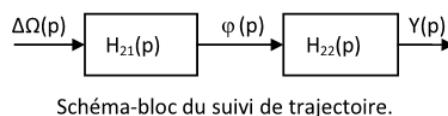


Schéma-bloc du suivi de trajectoire.

On donne le modèle de connaissance du suivi de trajectoire obtenu à l'aide de modèles cinématiques. On supposera que toutes les conditions initiales sont nulles et que  $e$  et  $R$  sont des coefficients constants.

	Modèle de connaissance
La vitesse de rotation du robot $\frac{d}{dt}\varphi(t)$ par rapport à la verticale ascendante dépend du rayon des roues $R$ , de la demi-largeur du robot noté $e$ et de la différence de vitesse de rotation angulaire entre roues droites et rouges	$R.\Delta\varphi(t) = 2.e.\frac{d}{dt}\varphi(t)$
Pour des petits angles, la vitesse de déplacement latéral $\frac{d}{dt}y(t)$ dépend de la vitesse de translation du robot suivant l'axe $\vec{x}$ noté $V$ et de l'angle de rotation du robot par rapport à la verticale ascendante $\varphi(t)$	$\frac{d}{dt}y(t) = V.\varphi(t)$

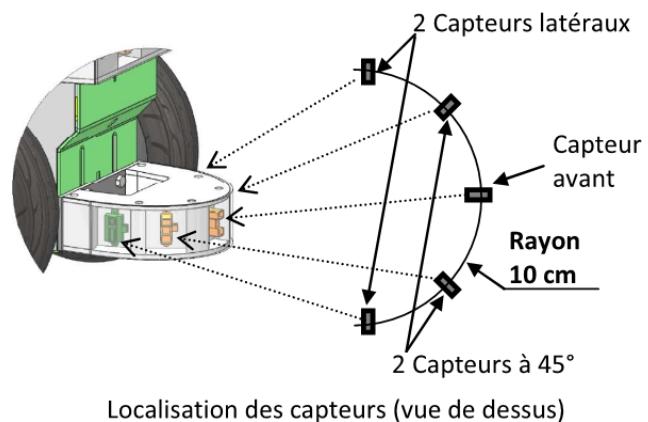
**Question 6** Appliquer la transformée de Laplace sur les 2 relations cinématiques proposées.

**Question 7** En déduire l'expression des fonctions de transfert  $H_{21}(p)$ ,  $H_{22}(p)$  puis  $H_2(p)$ .

#### Détermination de la fonction de transfert $H_3(p)$ correspondant au « capteur de distance »

Les 5 capteurs utilisés pour le guidage dans le rang de culture sont installés sur un demi-cercle à l'avant du robot :

- capteur avant pour la détection des obstacles;
- capteurs latéraux pour la mesure de distance avec les cultures;
- capteurs à 45° pour la mesure de distance avec avant anticipation.

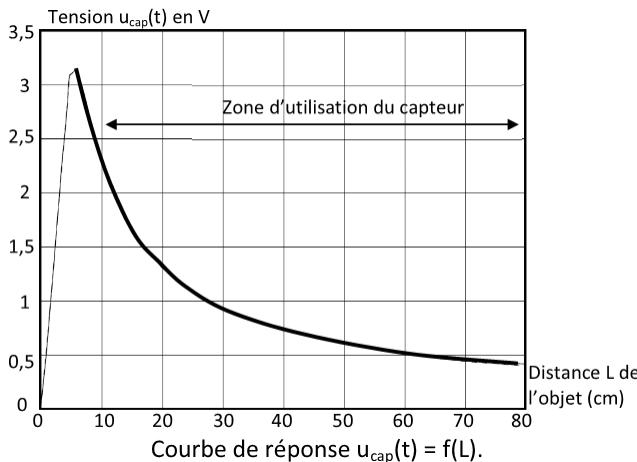


Ces 5 capteurs de distance qui détectent la présence d'objets entre 10 et 80 cm sont des capteurs infrarouges type « télémètre ». Ils ont une courbe de réponse  $u_{\text{cap}}(t)$  en fonction de la distance  $L$  de l'objet.

On suppose que seuls les 2 capteurs latéraux sont utilisés pendant le déplacement en ligne droite. Ils sont utilisés en différentiel tel que :  $u_{\text{mes}}(t) = u_{\text{capt gauche}}(t) - u_{\text{capt droit}}(t)$ .

**Notation :** transformée de Laplace de la tension  $u_{\text{mes}}(t)$  :  $U_{\text{mes}}(p)$ .

La fonction de transfert  $H_3(p) = \frac{U_{\text{mes}}(p)}{Y(p)}$  du bloc « capteur de distance » est supposée réduite à un gain pur noté  $K_c$ . On note  $u_{\text{capt } 0}$  la tension fournie par les 2 capteurs latéraux lorsque le robot est centré entre les 2 rangs de culture distants de 70 cm.



**Question 8** Réaliser un schéma en vue de dessus permettant de visualiser le robot positionné dans l'allée avec ses 2 capteurs latéraux. Indiquer sur ce schéma les distances entre les capteurs et les rangées de culture.

**Question 9** Quelle est la valeur de la tension  $u$  à 0,1 V près ? Quelle est la tension  $u_{\text{capt droit}}$  lorsque le robot est décalé de  $y = +5\text{ cm}$  suivant l'axe  $\vec{y}$  entre ces 2 rangs de culture ? Quelle est la tension  $u_{\text{capt gauche}}$  à ce même instant ?

**Question 10** En déduire le gain  $K_c$  du bloc « capteur de distance » autour de ce point de fonctionnement et préciser son unité.

## Réglage du gain d'adaptation

Le bloc d'adaptation est un gain proportionnel noté  $K_a$  qui permet de convertir la consigne  $y_{\text{consigne}}(t)$  en une tension  $u_{\text{consigne}}(t)$  image de la consigne.

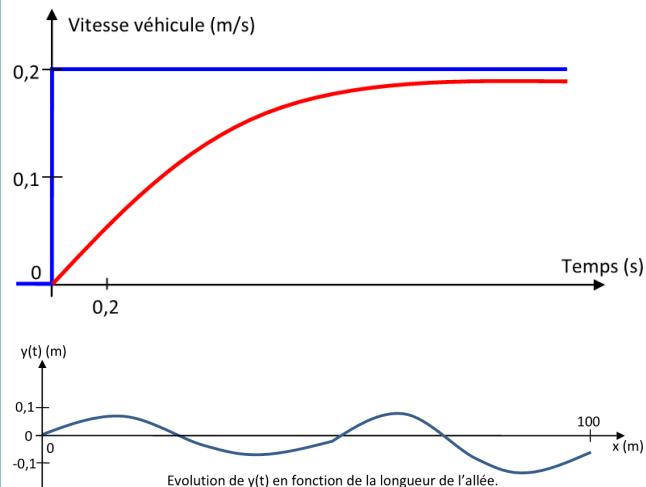
**Question 11** Comment choisir le gain d'adaptation  $K_a$  pour que la position  $y(t)$  en sortie de l'asservissement soit correctement asservie sur la position de consigne  $y_{\text{consigne}}(t)$  (on cherche dans ce cas à obtenir un écart  $\varepsilon(p)$  nul lorsque la consigne et la sortie sont égales).

On considère dans un premier temps que le correcteur est un correcteur proportionnel. On note donc la fonction de transfert de ce dernier  $C(p) = K_p$ .

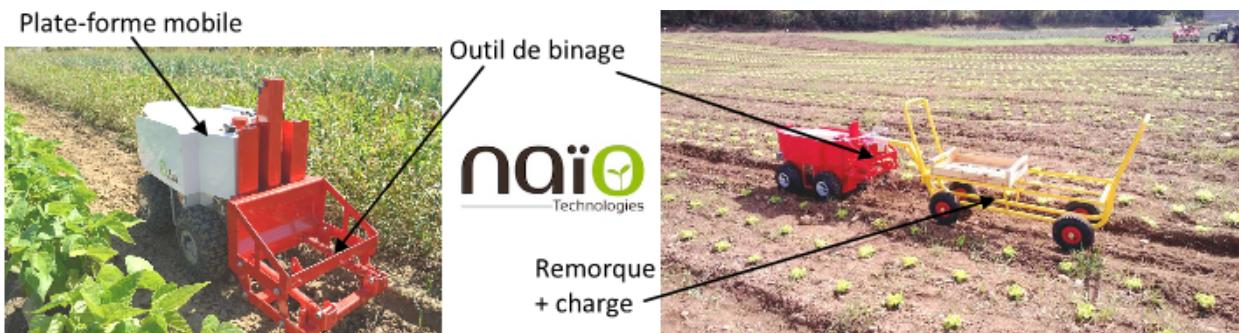
**Question 12** Déterminer la fonction de transfert boucle ouverte  $FTBO(p) = \frac{U_{\text{mes}}(p)}{\varepsilon(p)}$ . Donner la classe et l'ordre de cette fonction de transfert.

## Analyse des performances obtenues.

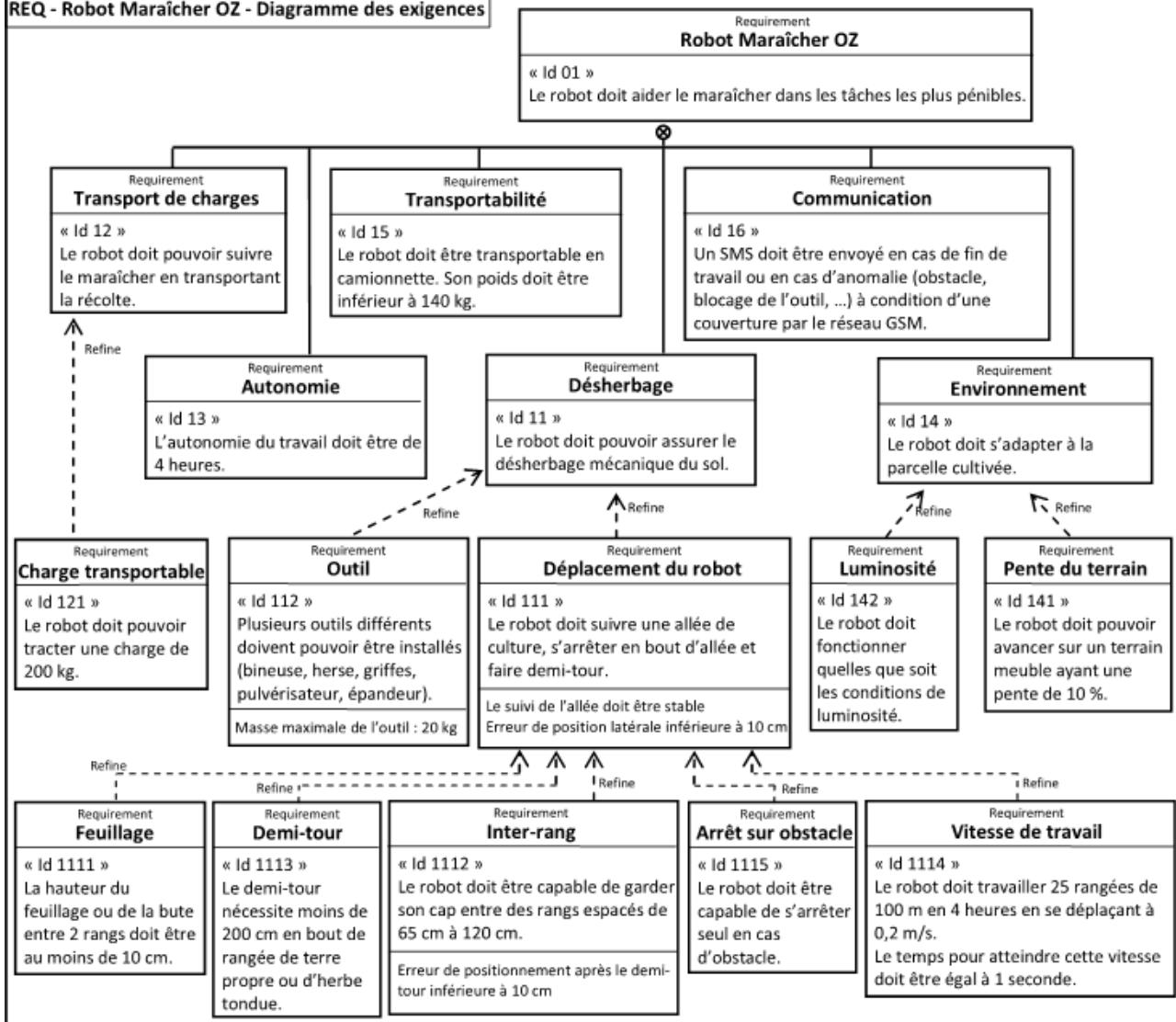
On donne ci-dessous la courbe donnant l'évolution du paramètre  $y(t)$  sur une allée de 100 m pour un premier réglage de correcteur. On donne d'autre part la réponse du véhicule en vitesse de translation pour une consigne échelon de 0,2 m/s.



**Question 13** Déterminer si ce réglage semble adapté vis-à-vis des exigences du cahier des charges. Justifier la réponse en laissant notamment apparaître les tracés utiles sur les courbes.



REQ - Robot Maraîcher OZ - Diagramme des exigences



## Application 04



### Freinage d'Airbus

David Violeau  
Savoirs et compétences :



#### Présentation du système

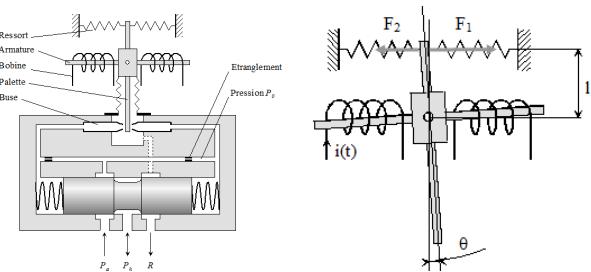
Le freinage est une des fonctions vitales d'un avion, au même titre que la propulsion ou la sustentation. C'est grâce à lui que l'avion peut s'immobiliser après l'atterrissement, circuler au sol en toute sécurité mais également s'arrêter en cas d'urgence lors d'une interruption de décollage alors que l'avion est à pleine charge de carburant et lancé à la vitesse de décollage (même si le risque est de l'ordre de 1 pour 1 million de décollages).

#### Modélisation du système de freinage

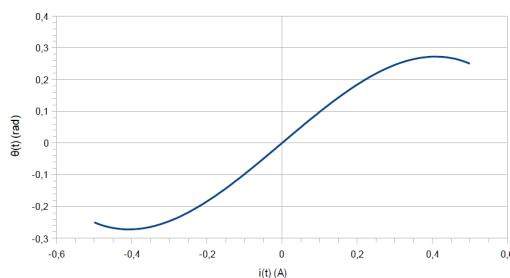
On souhaite définir un modèle pour l'asservissement en décélération. Pour cela, on propose de déterminer une fonction de transfert pour tous les constituants.

#### Modélisation de la servovalve

Une servovalve électrohydraulique est un appareil qui convertit une grandeur électrique (courant ou tension) en une grandeur hydraulique proportionnelle (débit ou pression).



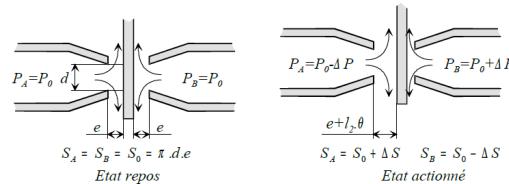
On donne ci-dessous la caractéristique reliant l'intensité  $i(t)$  du moteur à l'angle  $\theta(t)$  dont bascule l'armature.



**Question 1** Que peut-on dire de cette caractéristique sur tout le domaine de variation de  $i(t)$ ? Sachant que  $\theta$  est très petit (varie autour de 0), on utilise la relation suivante

$$\theta(t) = K_1 i(t). \text{ Déterminer la valeur de } K_1 \text{ à partir de la courbe.}$$

On admet que, pour le système buse-palette, la rotation d'angle  $\theta$  de la palette se traduit par un accroissement ou diminution de la distance buse-palette. Les sections de fuite sont alors augmentées ou diminuées, ce qui entraîne une augmentation ou diminution des pressions  $P_A$  et  $P_B$  proportionnelle à  $\Delta S$ .



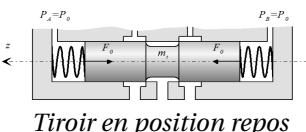
On peut alors définir les relations suivantes :

$$\Delta S(t) = K_2 \theta(t)$$

$$\Delta P(t) = K_3 \Delta S(t)$$

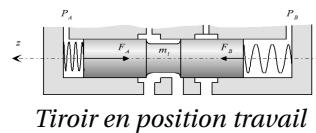
Cette pression différentielle permet de mettre en mouvement le tiroir de la servovalve.

En situation repos, lorsque  $P_A = P_B = P_0$ , le tiroir est en position milieu,  $z = 0$  ( cf figure ci-dessous).



Tiroir en position repos

En position travail, la pression différentielle se répercute aux extrémités du tiroir et provoque son déplacement.



Tiroir en position travail

On utilise les notations suivantes :

- $m_t$  : masse du tiroir;
- $S_t$  : section du tiroir à ses extrémités;
- $F_A$  et  $F_B$  : efforts exercés par les deux ressorts de coefficient de raideur  $k_t$  montés de part et d'autre du tiroir du distributeur;
- $c_t$  : coefficient de frottement visqueux entre tiroir et cylindre.

Le principe fondamental de la dynamique appliqué au tiroir donne la relation suivante :

$$m_t \frac{d^2 z(t)}{dt^2} = -2k_t z(t) + 2S_t \Delta P(t) - c_t \frac{dz(t)}{dt}$$

**Question 2** Calculer la fonction de transfert  $H_t(p) = \frac{Z(p)}{\Delta P(p)}$  où  $Z(p)$  et  $\Delta P(p)$  sont les transformées de Laplace de  $z(t)$  et  $\Delta P(t)$  en précisant l'hypothèse retenue.

**Question 3** Mettre cette fonction de transfert sous forme canonique et donner son ordre.

On admet pour finir que la pression d'utilisation  $P_h(t)$  du fluide est proportionnelle au déplacement  $z(t)$  du tiroir :  $P_h(t) = K_4 z(t)$ .

**Question 4** À partir de toutes les informations précédentes (modélisation armature, buse/palette, tiroir...), recopier et compléter le schéma-bloc de la servovalve donné ci-dessous, en précisant les fonctions de transfert de chaque bloc (utiliser les notations algébriques).



**Question 5** En déduire la fonction de transfert  $S_v(p) = \frac{P_h(p)}{I(p)}$  de la servovalve.

**Question 6** Montrer qu'elle peut se mettre sous la forme d'un système du second ordre :

$$S_v(p) = \frac{P_h(p)}{I(p)} = \frac{K_{sv}}{1 + \frac{2\xi p}{\omega_0} + \frac{p^2}{\omega_0^2}}$$

où on donnera les expressions littérales de  $K_{sv}$ ,  $\xi$  et  $\omega_0$ .

On souhaite que la réponse à une entrée  $i(t)$  de type échelon de valeur  $i_0$  soit la plus rapide possible **sans toutefois produire de dépassement**.

**Question 7** A quelle valeur de  $\xi$  correspond cette spécification ?

**Question 8** Démontrer que cette condition ne peut être satisfaite que si  $k_t = \frac{c_t^2}{8m_t}$ .

**Question 9** Montrer alors que la fonction de transfert de la servovalve peut se mettre sous la forme :

$$S_v(p) = \frac{P_h(p)}{I(p)} = \frac{K_{sv}}{(1 + T_{sv}p)^2}$$

on donnera l'expression littérale de  $T_{sv}$ .

**Question 10** Déterminer la réponse indicielle  $P_h(t)$  pour une entrée échelon de valeur  $i(t) = i_0 u(t)$ .

$$\text{On rappelle que } \mathcal{L}(te^{-at}u(t)) = \frac{1}{(p+a)^2}.$$

### Modélisation de l'accéléromètre

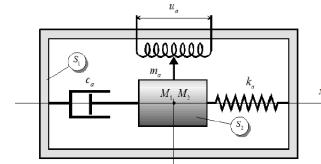
La centrale inertie contient des accéléromètres qui permettent de mesurer les accélérations suivant les trois directions  $x_a$ ,  $y_a$ ,  $z_a$  d'un repère lié à l'avion.

L'accéléromètre renvoie au BSCU un signal électrique  $u_a(t)$  image de l'accélération  $a(t)$  suivant la direction  $x_a$ . La tension  $u_a(t)$  est convertie en grandeur numérique  $a_m$  par un convertisseur analogique-numérique et rangée dans la mémoire du BSCU.

### Principe de l'accéléromètre

Un accéléromètre (voir figure ci-dessous) est constitué de deux solides  $S_1$  et  $S_2$  :

- $S_1$ , le corps, est lié à l'avion,
- $S_2$  est lié à  $S_1$  par l'intermédiaire d'un ressort de raideur  $k_a$  et d'un frottement visqueux de valeur  $c_a$ .



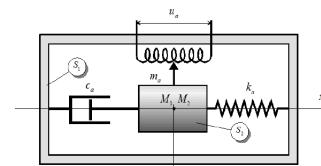
Accéléromètre en position repos

On considère (voir figure ci-dessus) deux points  $M_1$  et  $M_2$  appartenant respectivement à  $S_1$  et  $S_2$ . On note  $x_1(t)$  et  $x_2(t)$  leurs coordonnées dans un repère  $(O, \vec{x}_0, \vec{y}_0, \vec{z}_0)$ .

On considère nulles les conditions initiales. En particulier, à l'état repos,  $M_1$  et  $M_2$  sont confondus. Quand  $S_1$  est animé d'un mouvement de translation suivant  $x_0$ , on note :

$$\varepsilon(t) = x_1(t) - x_2(t) \quad (1)$$

$$a(t) = \frac{d^2 x_1(t)}{dt^2} \text{ accélération de } S_1 \quad (2)$$



Accéléromètre en action

D'autre part, par application du principe fondamental de la dynamique, on a :

$$m_a \frac{d^2 x_2(t)}{dt^2} = c_a \left( \frac{dx_1(t)}{dt} - \frac{dx_2(t)}{dt} \right) + k_a (x_1(t) - x_2(t)) \quad (3)$$

avec  $m_a, c_a, k_a$  constantes.

Le solide  $S_2$  est relié à un potentiomètre qui renvoie une tension  $u_a$  proportionnelle au déplacement  $\varepsilon$  du solide  $S_2$  par rapport à  $S_1$ . On note :

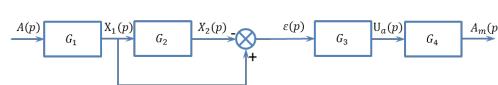
$$u_a(t) = K_p \varepsilon(t) \quad (4)$$

Finalement, le CAN (convertisseur analogique numérique) fournit la valeur  $a_m$  telle que :

$$a_m(t) = K_{CAN} u_a(t) \quad (5)$$

**Question 11** Déterminer les transformées de Laplace des expressions (1) à (5).

**Question 12** En déduire les transmittances  $G_i$  du schéma bloc ci-après.

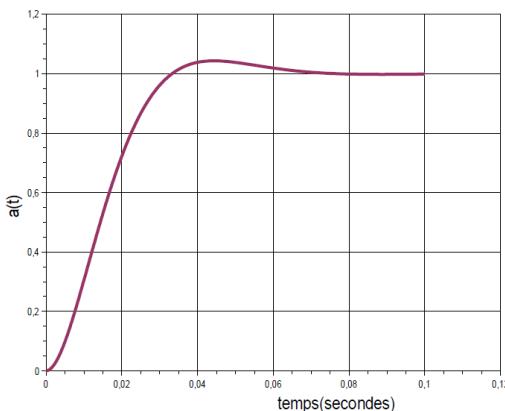


**Question 13** En déduire la fonction de transfert  $\frac{A_m(p)}{A(p)}$  et montrer quelle peut se mettre sous la forme :

$$\frac{A_m(p)}{A(p)} = \frac{K_{acc}}{1 + 2\frac{\xi_a p}{\omega_a} + \frac{p^2}{\omega_a^2}}$$

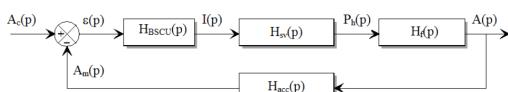
Donner les expressions de  $K_{acc}$ ,  $\xi_a$  et  $\omega_a$ .

**Question 14** La figure ci-dessous donne la réponse indicielle (entrée unitaire) de l'accéléromètre. Identifier les valeurs des constantes  $K_{acc}$ ,  $\xi_a$  et  $\omega_a$  (On pourra utiliser les abaques donnés en annexe).



## Étude de l'asservissement global

La boucle d'asservissement en décélération est donnée ci-après :



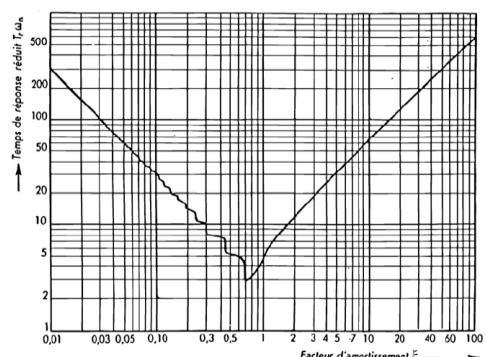
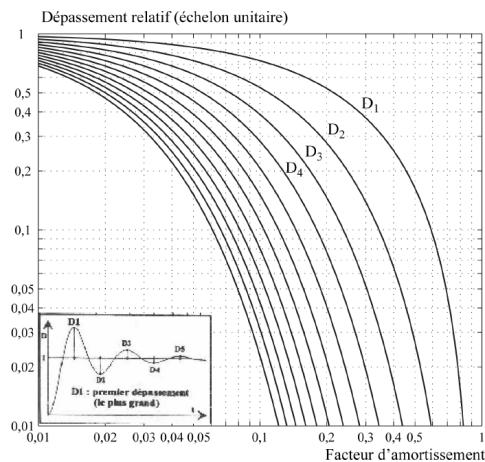
$$\text{avec : } H_{sv}(p) = \frac{K_{sv}}{(1 + T_{sv}p)^2}, \quad H_{acc}(p) = \frac{K_{acc}}{1 + 2\xi_a p + \frac{p^2}{\omega_a^2}}, \quad H_f(p) = K_f, \quad H_{BSCU}(p) = K_c.$$

**Question 15** Exprimer sous forme canonique la fonction de transfert en boucle ouverte. En déduire l'ordre, la classe et le gain de la FTBO( $p$ ).

**Question 16** Exprimer l'écart  $\epsilon(p)$  en fonction de  $a_c(p)$  et de la FTBO( $p$ ).

**Question 17** En déduire l'écart en régime permanent à une entrée de type échelon d'accélération  $a_c(t) = a_c u(t)$ . Que peut-on dire de la performance de précision pour ce correcteur?

**Question 18** On utilise un correcteur (correcteur PI) plus évolué de fonction de transfert  $H_{BSCU}(p) = K_i \frac{1 + T_i p}{p}$ , déterminer à nouveau l'écart en régime permanent et conclure sur ce choix de correcteur.



## Application 01

### Applications

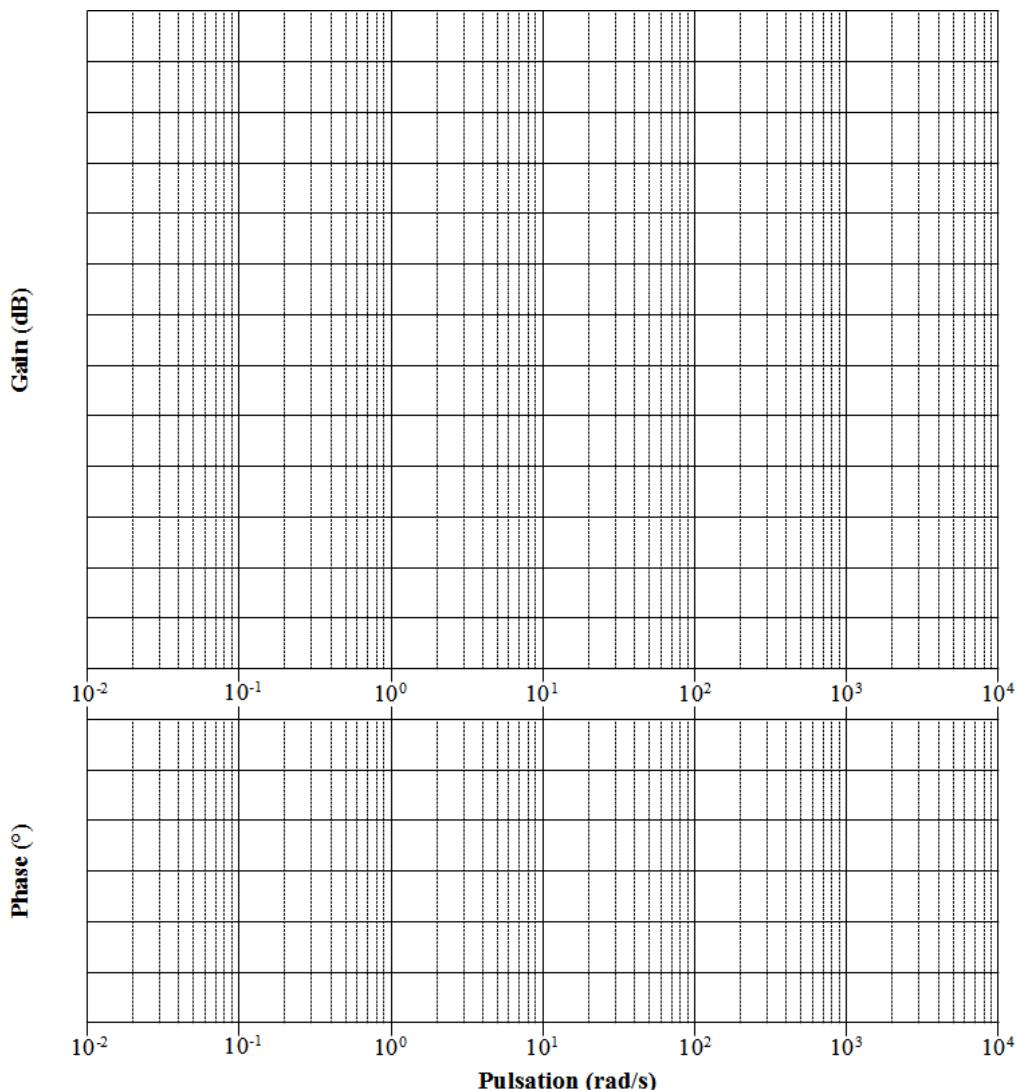
D'après Sébastien Grange  
Savoirs et compétences :

...

#### Diagramme de Bode

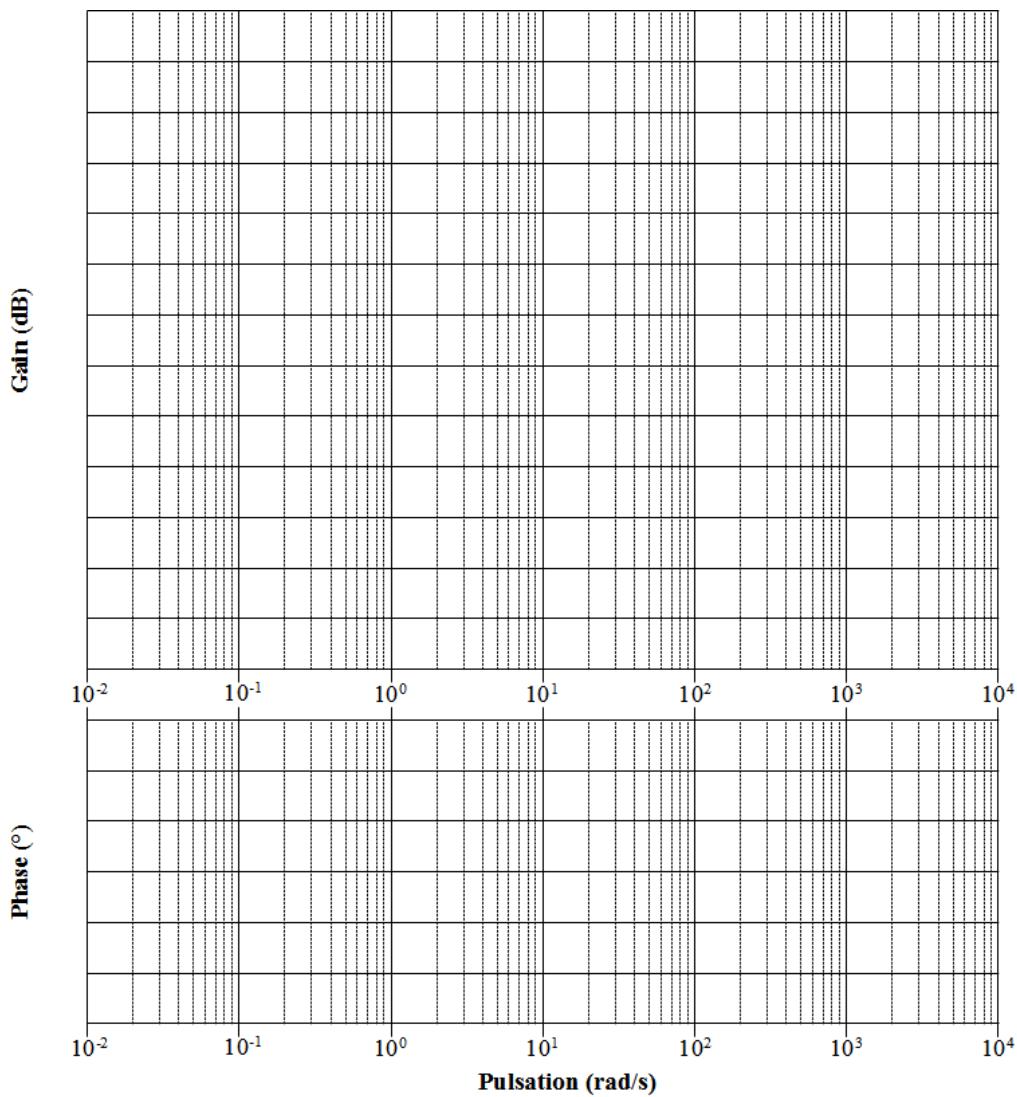
**Question 1** Tracer les diagrammes de Bode réels et asymptotiques de la fonction de transfert suivante :

$$H(p) = \frac{0,6}{(p + 0,025)(p^2 + 0,2p + 1)}$$

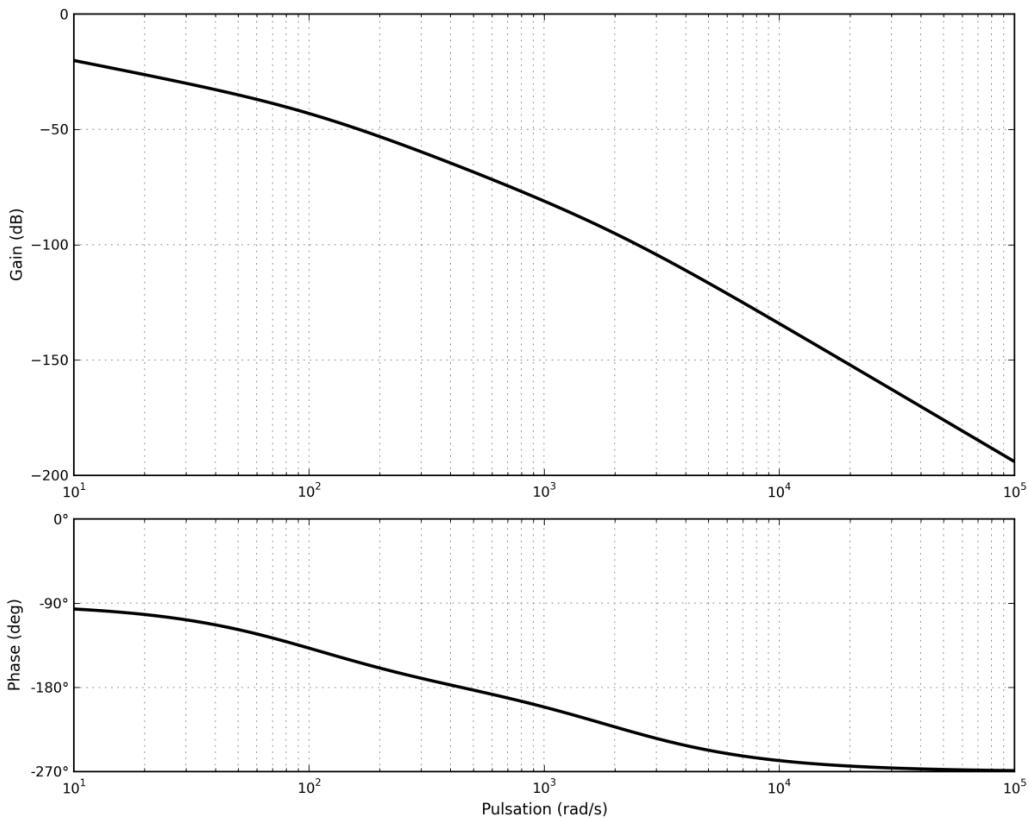


**Question 2** Tracer les diagrammes de Bode réel et asymptotique de la fonction de transfert suivante :

$$H(p) = \frac{5(p + 60)}{p(p^2 + 5p + 4)}$$

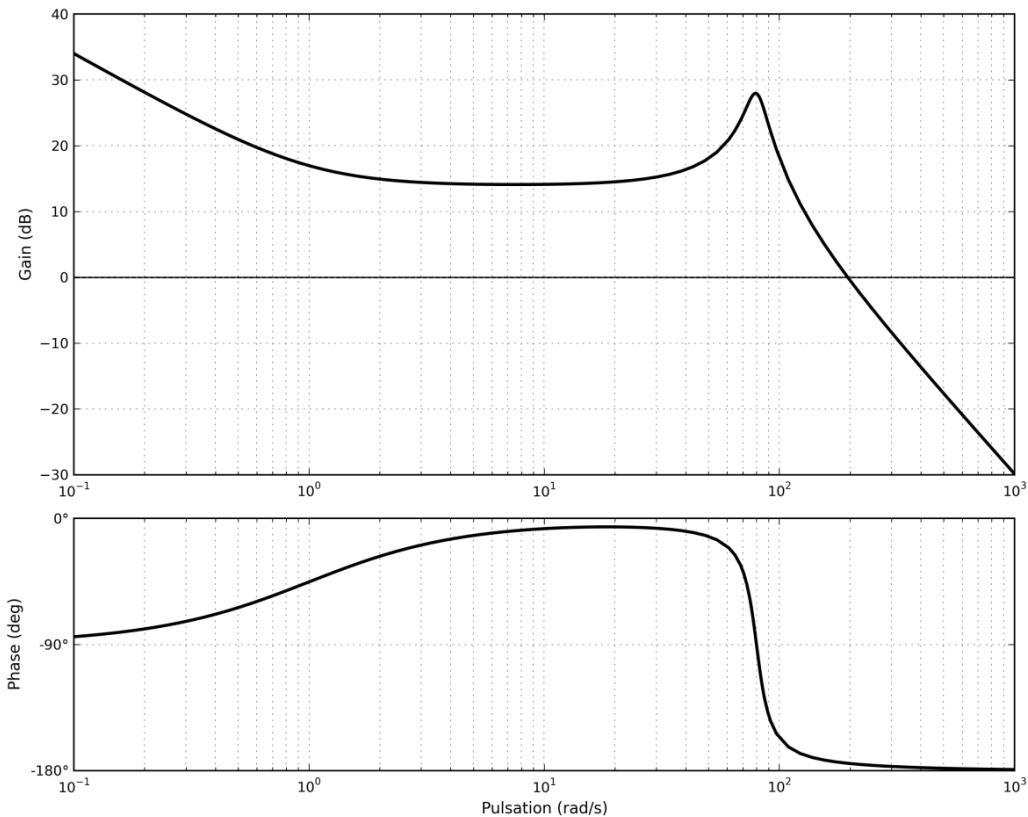


**Question 3** Identifier la fonction de transfert représentée par le diagramme de Bode suivant. Vous justifierez notamment sa forme :  $H(p) = \frac{K}{p(1 + T_1 p)(1 + T_2 p)}$ . Donner les deux pôles dominants, en déduire une expression simplifiée de  $H(p)$ .



**Question 4** On suppose que l'entrée du système est sinusoïdale :  $e(t) = 3 \sin 300t$ . Donner l'expression de la réponse en régime permanent à partir ce même diagramme de Bode.

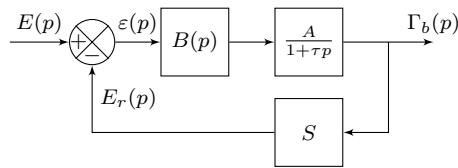
**Question 5** Identifier la fonction de transfert représentée par le diagramme de Bode suivant. La calculatrice est autorisée. On rappelle que pour une fonction de transfert du 2ème ordre, on a :  $\text{Max}(G_{dB}) = 20 \log \frac{K}{2\xi\sqrt{1-\xi^2}}$ .



**Question 6** Déterminer les marges de stabilité pour ces quatre fonctions de transfert.

## Réponse fréquentielle

Un capteur d'accélération de sensibilité  $S$  est utilisé dans la chaîne de retour d'un système asservi dont l'objectif est de contrôler l'accélération d'un plateau sur lequel est fixé ce capteur. Le moteur permettant la motorisation du plateau est connu par l'intermédiaire de sa fonction de transfert.



On a  $A = 100 \text{ g ms}^{-2} \text{ V}^{-1}$ ,  $\tau = 0,2 \text{ s}$  et  $S = 10 \cdot 10^{-3} / \text{g V} / (\text{m/s}^2)$  où  $g$  est l'accélération de pesanteur.  $E(p)$  est la transformée de Laplace de  $e(t)$  la tension de consigne de cet asservissement et  $\Gamma_b(p)$  la transformée de l'accélération  $\gamma b(t)$ .

$$B(p) = 1$$

On applique à l'entrée un échelon d'amplitude  $E_0$  égale à 0,2 V.

**Question 1** Calculer la valeur de l'accélération en régime permanent. On voudrait une accélération égale à 20 g. Quelle doit être la tension de consigne ?

**Question 2** La tension de consigne prend la forme suivante :  $e(t) = 0,2 \sin(\omega t)$  avec  $\omega t = 10 \text{ rad s}^{-1}$ . Déterminer  $\omega b(t)$  en régime permanent, en précisant l'amplitude et la phase.

**Deuxième étude :**  $B(p) = \frac{1}{p}$ .

**Question 3** Déterminer la fonction de transfert en boucle fermée de ce système. Identifier les différents paramètres de cette fonction. Calculer l'accélération en régime permanent suite à un échelon de consigne d'amplitude 0,2V.

**Question 4** Tracer le diagramme de Bode asymptotique de cette fonction de transfert.

## Application 02



### Système de freinage d'un TGV DUPLEX

Concours Centrale Supelec PSI 2006

Savoirs et compétences :

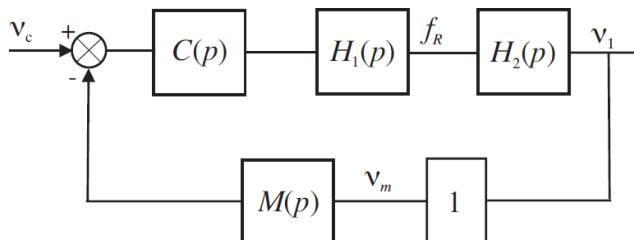
...

#### Mise en situation

L'objet de cette étude est l'analyse du système de freinage mécanique à énergie pneumatique installé sur les TGV Duplex. Par soucis de sécurité, il est indispensable d'éviter le blocage des roues (phénomène appelé en-rayage) lors du freinage. Pour cela il est nécessaire de maîtriser la vitesse de glissement entre la roue et le rail.

**Objectif** L'objectif est d'étudier la loi de commande du dispositif d'anti-en-rayage et plus précisément le calcul du correcteur de la boucle de régulation.

On suppose, pour la suite, que l'architecture de la boucle de régulation est représentée sur la figure suivante où  $v_c$  est la consigne de glissement.



Structure de la chaîne de régulation de glissement

On note :

- $H_1(p)$  la fonction de transfert de l'actionneur de freinage (vérin pneumatique + électrovalve);
- $H_2(p)$  la fonction de transfert de la roue au freinage;
- $C(p)$  le correcteur de la boucle de régulation;
- $M(p)$  la fonction de transfert de la chaîne de mesure du glissement, cette chaîne comporte un filtre destiné à limiter l'impact des bruits de mesure;
- $v_m$  : glissement estimé.

On adoptera pour la suite :  $H_1(p) = \frac{2000}{1 + 0,1p + 0,01p^2}$  et  
 $M(p) = \frac{1}{1 + 0,05p}$ .

Pour une vitesse de train  $V_T = 200 \text{ km h}^{-1}$ , le cahier des charges est résumé par les données du tableau suivant et les données numériques utilisées sont données ci-dessous. Enfin, les problèmes liés à l'évolution de la vitesse du train par rapport au rail  $V_T$  ne font pas l'objet de cette étude.

On a  $M = 8200 \text{ kg}$ ,  $V_T = 200 \text{ km h}^{-1}$ ,  $I/r^2 = 400 \text{ kg}$ ,  $g = 10 \text{ m s}^{-2}$ .

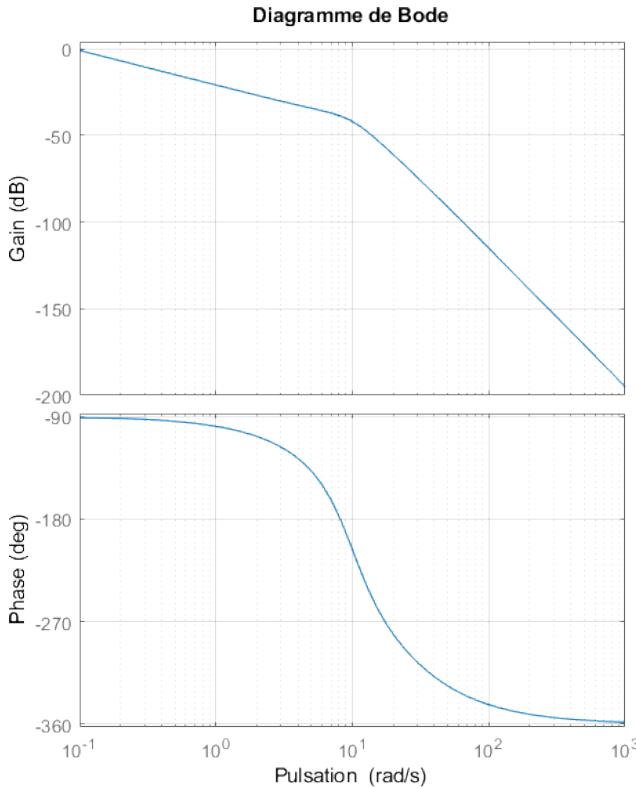
<b>Marges de stabilité, performances en boucle ouverte</b>	
Pulsation de coupure à 0 dB	$\omega_c \approx 1 \text{ rad s}^{-1}$
Marge de phase	$\Delta\varphi \geq 60^\circ$ au point de fonctionnement nominal $B$
Stabilité quel que soit le point de fonctionnement sur la caractéristique $\mu = f(\nu)$	
<b>Réponse à un échelon de consigne de glissement</b>	
Écart en régime permanent	Nul
Temps du 1 <sup>er</sup> maximum	$t_m \leq 3,5 \text{ s}$
Dépassement	$D \approx 18 \%$
<b>Réponse à une variation en échelon de l'adhérence</b>	
Écart en régime permanent	Nul
Temps de réponse	$t_r \leq 9 \text{ s}$

*Cahier des charges de la boucle de régulation de glissement pour  $V_T = 200 \text{ km h}^{-1}$*

#### Analyse des réponses fréquentielles en boucle ouverte

On donne la fonction de transfert entre le glissement relatif et la force de freinage :  $H_2(p) = \frac{v_1(p)}{F_R(p)} = \frac{45 \cdot 10^{-6}}{p}$ .

**Question 1** En prenant  $C(p) = 1$ , compléter par le tracé asymptotique le diagramme de Bode de la fonction de transfert en boucle ouverte fourni.



### Synthèse du régulateur de la boucle de régulation

On décide d'implémenter un régulateur de type PI, dont la fonction de transfert est :  $C(p) = K_r \left( 1 + \frac{1}{T_i p} \right)$ .

**Question 2** Calculer la valeur que doit prendre l'argument de  $C(p)$  afin d'assurer la marge de phase imposée par le cahier des charges à la pulsation de coupure  $\omega_c$  souhaitée.

**Méthode** Si on note  $\omega_c$  on définit la pulsation de coupure telle que  $|\text{FTBO}(j\omega_c)| = 0 \text{ dB}$ . On peut alors définir la marge de phase par  $M\varphi = \arg[\text{FTBO}(j\omega_c)] - (-180^\circ)$ .

**Question 3** Calculer la valeur minimale,  $T_{i\min}$ , que l'on peut conférer à la constante  $T_i$  de l'action intégrale du régulateur.

**Question 4** En adoptant  $T_i = T_{i\min}$ , déterminer alors le gain  $K_r$  du régulateur permettant de satisfaire la pulsation de coupure et la marge de phase souhaitées. (Approche graphique demandée, approche analytique facultative)

**Méthode** Il faut chercher  $K_r$  tel que  $20 \log |\text{FTBO}(j\omega_c)| = 0$ .

### Vérification du cahier des charges vis-à-vis de la consigne de glissement

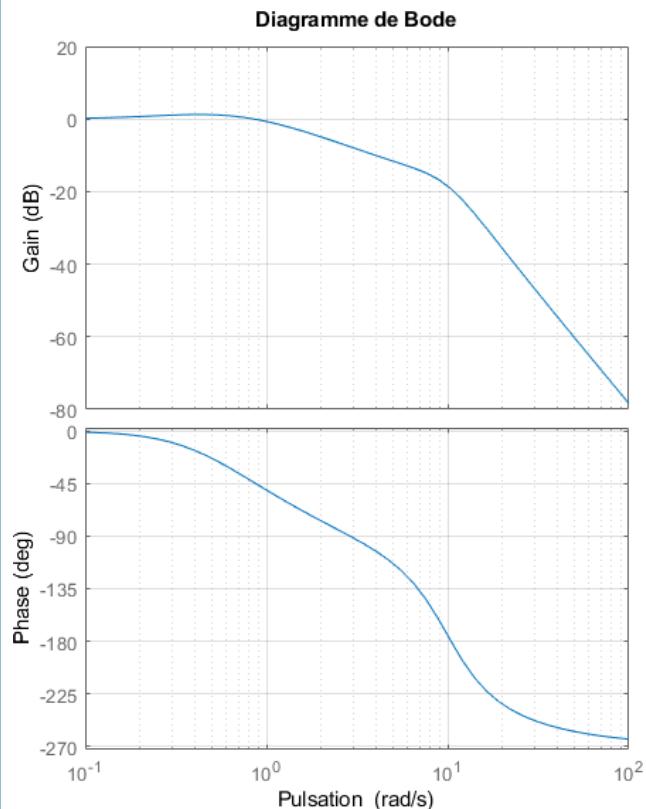
Le correcteur de la boucle de régulation du dispositif d'anti-enrayage a été déterminé à partir de considérations sur la réponse fréquentielle en boucle ouverte (pulsation de coupure à 0 dB et marge de phase). Aussi l'objectif de cette partie est de vérifier que le correcteur déterminé permet de satisfaire le cahier des charges. Cette vérifi-

cation concerne d'une part les performances vis-à-vis des variations de la consigne de glissement : temps du 1<sup>er</sup> maximum, dépassement, écart en régime permanent et d'autre part la réponse vis-à-vis des variations d'adhérence.

Au regard de la réponse fréquentielle en boucle fermée  $F(p) = \frac{\nu_1(p)}{\nu_c(p)}$ , on décide de modéliser la transmittance correspondante par la fonction suivante :  $F(p) = \frac{\nu_1(p)}{\nu_c(p)} = \frac{K_f (1 + \tau_1 p)}{(1 + \tau_2 p)^2 \left( 1 + \frac{2\xi}{\omega_0} p + \frac{p^2}{\omega_0^2} \right)}$ .

On supposera sans aucune justification que  $\omega_0 > \frac{1}{\tau_2}$ .

**Question 5** En examinant les diagrammes de Bode suivants de la fonction de transfert en boucle fermée  $F(p)$ , justifier l'expression adoptée et compléter les diagrammes fournis par leur tracé asymptotique.



**Question 6** Proposer les valeurs numériques pour les différents paramètres associés à cette fonction de transfert.

**Question 7** En justifiant votre réponse, montrer que l'on peut approcher la fonction de transfert  $F(p)$  par la forme suivante :  $F(p) = \frac{\nu_1(p)}{\nu_c(p)} = \frac{K_f (1 + \tau_1 p)}{(1 + \tau_2 p)^2}$ .

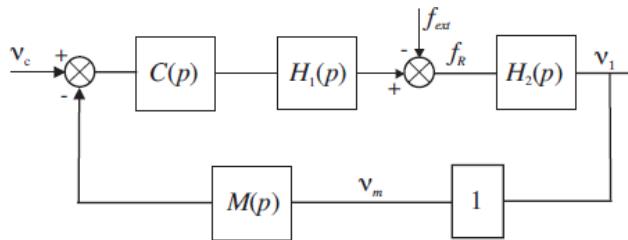
On donne la réponse temporelle vis-à-vis de la consigne de glissement :  $f(t) = \begin{cases} t \\ \left( \frac{\tau_2 - \tau_1}{\tau_2^3} t + \frac{\tau_1}{\tau_2^2} \right) e^{-\frac{t}{\tau_2}} u(t). \end{cases}$

**Question 8** Calculer le temps du 1<sup>er</sup>maximum et en déduire le dépassement en réponse à une variation en échelon de la consigne de glissement relatif  $v_c(t) = v_{c0}u(t)$  où  $u(t)$  désigne l'échelon unité.

**Question 9** Vérifier le cahier des charges en réponse à une variation en échelon de la consigne de glissement relatif.

### Analyse des performances temporelles en réponse à des variations d'adhérence

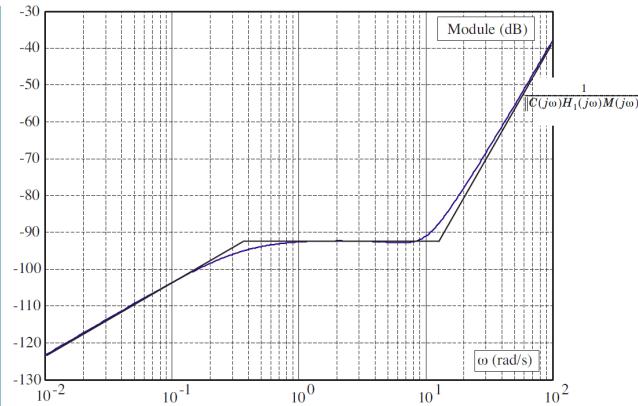
La variation d'adhérence peut être modélisée en première approximation comme une force perturbatrice externe additive. On admet que cette modélisation conduit au schéma bloc représenté sur la figure ci-dessous.



On se propose dans cette partie d'évaluer les performances de la chaîne de régulation de freinage vis-à-vis de cette perturbation.

**Question 10** Déterminer la fonction de transfert  $F_2(p) = \frac{v_1(p)}{F_{ext}(p)}$  entre le glissement et la force de perturbation que vous expliciterez en fonction des différentes transmittances de la boucle de régulation (on suppose  $v_c$  nulle). En expliquant soigneusement votre démarche, montrer que le module de la réponse fréquentielle, notée  $\|F_2(j\omega)\|$ , de cette fonction peut être approché par la relation :  $\|F_2(j\omega)\| = \min\left[\|H_2(j\omega)\|; \frac{1}{\|C(j\omega)H_1(j\omega)M(j\omega)\|}\right]$ .

**Question 11** La figure suivante comporte le tracé de la fonction  $\frac{1}{\|C(j\omega)H_1(j\omega)M(j\omega)\|}$ . Tracer directement sur cette figure le diagramme asymptotique de la fonction  $\|H_2(j\omega)\|$ .



**Question 12** En déduire la forme du tracé asymptotique de la fonction  $\|F_2(j\omega)\|$ . En analysant les brisures de ce diagramme et en supposant que le système bouclé est stable, donner directement sous forme numérique, l'expression de la fonction de transfert  $F_2(p)$  entre le glissement et la perturbation due à la variation d'adhérence.

**Question 13** Préciser les pôles de la fonction  $F_2(p)$  déterminée à la question précédente et en justifiant votre réponse proposer une fonction approchée de cette fonction sous la forme :  $F_2(p) = \frac{K_2 p}{1 + T p}$ .

**Question 14** En utilisant cette fonction de transfert, donner l'expression de l'évolution temporelle du glissement relatif  $v_1(t)$  en réponse à une variation en échelon de la force perturbatrice  $F_{ext} = F_0 u(t)$ , où  $u(t)$  représente l'échelon unité et avec  $F_0 = 2000$  N.

**Question 15** Tracer l'allure de l'évolution temporelle du glissement relatif  $v_1(t)$  en précisant la valeur initiale  $v_1(0)$ . En vous référant à des fonctions ou des résultats connus, déterminer un ordre de grandeur du temps de réponse  $t_r$  à partir duquel le glissement reste en dessous de 5 % de la valeur initiale  $v_1(0)$  (valeurs à considérer en valeur absolue).

### Retour sur le cahier des charges

**Question 16** Conclure sur les performances obtenues vis-à-vis des exigences du cahier des charges en réponse à des variations de l'adhérence.

1. ...
2.  $\arg\left[\frac{T_i p + 1}{T_i p}\right] \geq -21,5^\circ$ .
3.  $T_i \geq \tan(68,5) = 2,54$  s.
4. \*\*\*
5. \*\*\*
6. \*\*\*
7. \*\*\*
8. \*\*\*
9. \*\*\*
10. \*\*\*