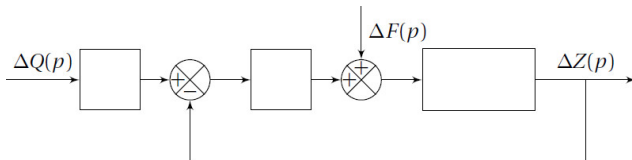


Question 1 Identifier, dans les équations du PFD et de bilan de débit, les termes correspondant :

- l'inertie du robot,
- à la raideur du robot,
- au frottement visqueux,
- à la pression dans la chambre,
- à la compressibilité de l'huile,
- au déplacement de la tige de vérin,
- aux fuites entre les chambres.

Question 2 En considérant une évolution au voisinage du point de fonctionnement P_0 , F_0 et Z_0 et en posant $p(t) = P_0 + \Delta p(t)$, $F_{\text{forç}(t)} = F_0 + \Delta F(t)$ et $z(t) = Z_0 + \Delta z(t)$, traduire l'équation d'équilibre du vérin au point de fonctionnement, puis traduire l'équation de comportement du vérin en fonction des petites variations.

Question 3 À partir des équations obtenues, compléter le schéma-blocs traduisant son comportement.



Modélisation du comportement de la servovalve

La servovalve permet de fournir le débit $q(t)$ au vérin à partir d'une tension de commande $u(t)$ appliquée en entrée : la tension $u(t)$ est imposée aux bornes d'une bobine qui déplace le tiroir, permettant de distribuer l'énergie hydraulique. Elle est alimentée en entrée à une pression constante p_a et la sortie est à la pression relative nulle. Le débit dépend directement du déplacement du tiroir et donc de la tension $u(t)$, mais également de la différence de pression dans les chambres du vérin, par la relation non linéaire : $q(t) = K u(t) \sqrt{p_a - p(t)}$.

Afin d'implanter le comportement de la servovalve dans une modélisation linéaire, il est nécessaire de procéder à une linéarisation au voisinage d'un point de fonctionnement.

Question 4 Déterminer la relation liant Q_0 , U_0 et P_0 au point de fonctionnement, puis linéariser l'équation de comportement de la servovalve au voisinage du point de fonctionnement en posant $p(t) = P_0 + \Delta p(t)$, $q(t) = Q_0 + \Delta q(t)$ et $u(t) = U_0 + \Delta u(t)$.

Question 5 Compléter le schéma-blocs précédent pour modéliser l'ensemble servovalve et vérin, admettant en entrée la tension $\Delta U(p)$ et la force $\Delta F(p)$, et en sortie la position $\Delta Z(p)$.

Asservissement de position

Le vérin hydraulique est placé dans une boucle d'asservissement de position constituée de :

- la servovalve, qui fournit le débit $q(t)$ au vérin à partir d'un signal de commande $u(t)$;

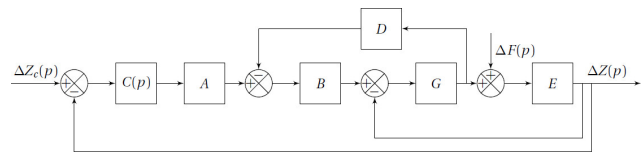
- un capteur de position de fonction de transfert k_c , qui fournit une tension $\text{Im}(z(t))$ image de la position réelle $z(t)$;
- un correcteur $C(p)$ qui élabore la commande $u(t)$ de la servovalve à partir de l'écart obtenu entre $\text{Im}(zc(t))$, image de la consigne de position, et $\text{Im}(z(t))$. $\text{Im}(zc(t))$ est obtenue grâce à un adaptateur K_a situé à l'extérieur de la boucle d'asservissement.

Question 6 Compléter le schéma-bloc de l'asservissement ébauché.

Question 7 Préciser l'expression de l'adaptateur K_a pour que l'écart soit nul lorsque la réponse est égale à la consigne.

Le schéma-blocs obtenu est mis sous la forme du schéma où A, B, C, D, E, et G sont utilisés pour simplifier les calculs.

Question 8 À partir de modifications simples du schéma-bloc, déterminer la FTBO de l'asservissement en position du vérin selon les fonctions de transfert de la figure suivante. Exprimer la FTBF de l'asservissement en position du vérin en fonction de la FTBO.



Validation des performances pour une correction unitaire $C(p) = 1$

Le calcul sur Scilab a permis d'obtenir l'expression numérique de la fonction de transfert en boucle fermée, $0,975$

$$\text{FTBF}(p) = \frac{0,975}{1 + 3,38 \times 10^{-2}p + 1,78 \times 10^{-4}p^2 + 4,8 \times 10^{-6}p^3}$$
 ainsi que les valeurs numériques des pôles : $p_{12} = -3,19 \pm 82,5j$ et $p_3 = -30,4$ (en rad/s).

Question 9 Le système est-il stable ? Est-il précis ?

Question 10 À partir des pôles de la FTBF, déterminer le(s) pôle(s) dominant(s) et en déduire une valeur approchée du temps de réponse à 5%.

Question 11 À partir des pôles de la FTBF, déterminer si le système est susceptible d'avoir des dépassements.

Le calcul sur Scilab a permis d'obtenir l'expression numérique de la fonction de transfert en boucle ouverte, $38,6$

$$\text{FTBO}(p) = \frac{38,6}{1 + 1,33 \times 10^{-2}p + 7,03 \times 10^{-3}p^2 + 1,9 \times 10^{-4}p^3}$$
 ainsi que les valeurs numériques des pôles : $p_{12} = -18 \pm 81,6j$ et $p_3 = -0,75$ (rad/s)

Question 12 Déterminer la valeur de la pulsation propre et le facteur d'amortissement du deuxième ordre, puis tracer les diagrammes de Bode asymptotiques de la FTBO et l'allure des diagrammes réels. Déterminer les marges de gain et de phase du système corrigé par un gain unitaire.

Optimisation du comportement : réduction des oscillations

La solution retenue pour atténuer la résonance est l'utilisation d'un filtre dit « réjecteur », de fonction de

$$\text{transfert : } C(p) = \frac{1 + \frac{2\xi_1}{\omega_0}p + \frac{p^2}{\omega_0^2}}{1 + \frac{2\xi_2}{\omega_0}p + \frac{p^2}{\omega_0^2}}$$

$$\text{avec } \xi_1 < \xi_2 < \frac{\sqrt{2}}{2}.$$

Question 13 Tracer l'allure du diagramme de Bode en gain, asymptotique et réel de ce correcteur et expliquer son mode de fonctionnement.

On choisit de prendre ω_0 égale à la pulsation de résonance de la boucle ouverte et $\xi_2 = 0,7$.

Question 14 Proposer une valeur pour le paramètre ξ_1 . Le cahier des charges sera-t-il validé (aucun calcul n'est attendu pour cette question, hormis des applications numériques simples).

Éléments de correction

1. ...
2. $(Mp^2 + \mu p + k)\Delta Z(p) = S\Delta p(p) - \Delta F(p)$ et $\Delta Q(p) = Sp\Delta Z(p) + \left(\varphi + \frac{V}{2b}p\right)\Delta P(p)$.
3. ...
4. $\Delta q = K\Delta U\sqrt{p_a - P_0} - \frac{KU_0}{2\sqrt{p_a - P_0}}\Delta p + \text{termes néglig.}$
5. ...
6. ...
7. $K_a = k_c$.
8. $\text{FTBO}(p) = \frac{ABC(p)GE}{1 + GDB + GE}$ et $\text{FTBF}(p) = \frac{\text{FTBO}(p)}{1 + \text{FTBO}(p)}$.
9. ...
10. ...
11. ...
12. $\omega_0 = 83.6 \text{ rad s}^{-1}$ et $\xi = 0,21$, $\omega_3 = 0.75 \text{ rad s}^{-1}$.
13. ...
14. ...