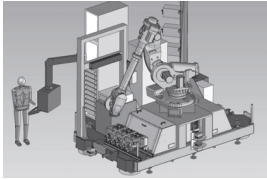


## Activation



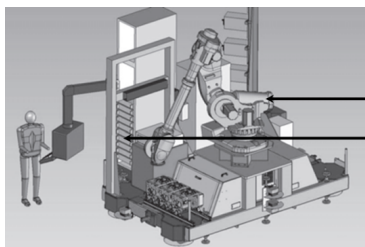
## Cellule d'assemblage pour avion Falcon

D'après concours E3A – PSI 2015.

Savoirs et compétences :

## Présentation

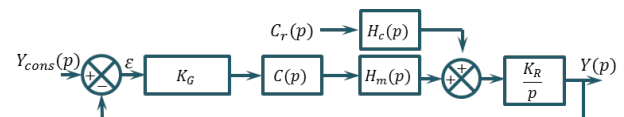
Le tronçon central du fuselage du Falcon 7X est assemblé par rivetage grâce à un robot 6 axes. Les rivets sont stockés dans des cassettes rangées verticalement. Un chariot de sélection se déplace verticalement pour déplacer une buse d'aspiration qui permettra d'acheminer les rivets contenus dans la cassette vers l'effecteur (robot). Le chariot fait l'objet de cette étude.



**Objectif** Vérifier que les correcteurs proposés permettent ou non d'obtenir un écart statique nul et un écart en vitesse nul.

## Étude du modèle simplifié

Afin de faciliter les calculs, le schéma bloc à retour unitaire est donné figure suivante. Le couple résistant  $C_r$  dû à l'action de pesanteur est supposé constant.



Avec :

$$H_M(p) = \frac{K_M}{(1 + T_E p)(1 + T_M p)} \quad \text{et} \quad H_C(p) = \frac{(R + Lp) K_M}{K_C (1 + T_E p)(1 + T_M p)}$$

**Question 1** Donner l'expression de  $\epsilon(p)$ .

**Question 2** On souhaite déterminer l'erreur en position du système. Calculer l'écart statique pour  $C(p) = K_p$ . Pouvait-on prévoir le résultat ?

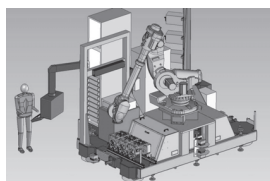
**Question 3** On souhaite déterminer l'erreur en position du système. Calculer l'écart statique pour  $C(p) = \frac{K_i}{p}$ . Pouvait-on prévoir le résultat ?

**Question 4** On souhaite déterminer l'erreur en vitesse du système. Calculer l'erreur pour  $C(p) = \frac{K_i}{p}$ . Pouvait-on prévoir le résultat ?

**Question 5** On souhaite déterminer l'erreur pour une entrée en position du système avec une perturbation de type rampe. Calculer l'erreur pour  $C(p) = \frac{K_i}{p}$ . Pouvait-on prévoir le résultat ?

## Activation

### Corrigé



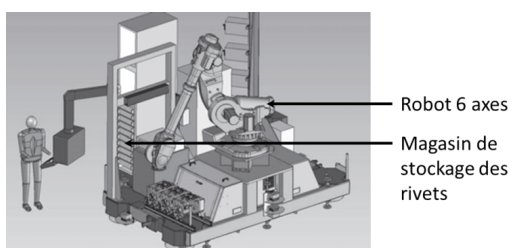
## Cellule d'assemblage pour avion Falcon

D'après concours E3A – PSI 2015.

**Savoirs et compétences :**

### Présentation

Le tronçon central du fuselage du Falcon 7X est assemblé par rivetage grâce à un robot 6 axes. Les rivets sont stockés dans des cassettes rangées verticalement. Un chariot de sélection se déplace verticalement pour déplacer une buse d'aspiration qui permettra d'acheminer les rivets contenus dans la cassette vers l'effecteur (robot). Le chariot fait l'objet de cette étude.



**Objectif** Vérifier que les correcteurs proposés permettent ou non d'obtenir un écart statique nul et un écart en vitesse nul.

### Étude du modèle simplifié

**Question 1** Donner l'expression de  $\varepsilon(p)$ .

**Correction**

On raisonne par superposition :

Si  $C_r(p) = 0$  :

$$\begin{aligned} Y_1(p) &= Y_{\text{cons}}(p) \frac{\frac{K_G K_{\text{Capt}} C(p) H_m(p) K_r}{p}}{1 + \frac{K_G K_{\text{Capt}} C(p) H_m(p) K_r}{p}} \\ &= Y_{\text{cons}}(p) \frac{K_G K_{\text{Capt}} C(p) H_m(p) K_r}{p + K_G K_{\text{Capt}} C(p) H_m(p) K_r} \\ &= Y_{\text{cons}}(p) \frac{K_G K_{\text{Capt}} C(p) K_M K_r}{(1 + T_E p)(1 + T_M p)p + K_G K_{\text{Capt}} C(p) K_M K_r} \end{aligned}$$

**Correction** Si  $Y_{\text{Cons}}(p) = 0$  :

$$\begin{aligned} Y_2(p) &= C_r(p) \frac{\frac{H_c(p) K_r}{p}}{1 + \frac{K_r K_G K_{\text{Capt}} C(p) H_m(p)}{p}} \\ &= C_r(p) \frac{H_c(p) K_r}{p + K_r K_G K_{\text{Capt}} C(p) H_m(p)} \\ &= C_r(p) \frac{\frac{(R + Lp) K_M K_r}{K_C}}{(1 + T_E p)(1 + T_M p)p + K_r K_G K_{\text{Capt}} C(p) K_M} \end{aligned}$$

On a donc :  $Y(p) = Y_1(p) + Y_2(p)$ .

**Question 2** On souhaite déterminer l'erreur en position du système. Calculer l'écart statique pour  $C(p) = K_p$ . Pouvait-on prévoir le résultat ?

**Correction**

**Question 3** On souhaite déterminer l'erreur en position du système. Calculer l'écart statique pour  $C(p) = \frac{K_i}{p}$ . Pouvait-on prévoir le résultat ?

**Correction**

**Question 4** On souhaite déterminer l'erreur en vitesse du système. Calculer l'erreur pour  $C(p) = \frac{K_i}{p}$ . Pouvait-on prévoir le résultat ?

**Correction**

**Question 5** On souhaite déterminer l'erreur pour une entrée en position du système avec une perturbation de type rampe. Calculer l'erreur pour  $C(p) = \frac{K_i}{p}$ . Pouvait-on prévoir le résultat ?

**Correction**