# Modéliser les systèmes asservis dans le but de prévoir leur comportement

Chapitre 3 – Précision des systèmes

Sciences
Industrielles de

l'Ingénieur

## **Activation**



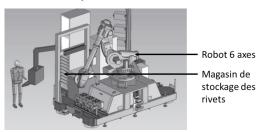
## Cellule d'assemblage pour avion Falcon

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

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

#### Correction

On raisonne par superposition : Si  $C_r(p) = 0$  :

$$Y_1(p) = Y_{\text{cons}}(p) \frac{\frac{K_G K_{\text{Capt}} C(p) H_m(p) K_r}{p}}{1 + \frac{K_G K_{\text{Capt}} C(p) H_m(p) K_r}{p}}$$

$$= Y_{\text{cons}}(p) \frac{K_G K_{\text{Capt}} C(p) H_m(p) K_r}{p + K_G K_{\text{Capt}} C(p) H_m(p) K_r}$$

$$= Y_{\text{cons}}(p) \frac{K_G K_{\text{Capt}} C(p) K_M K_r}{(1 + T_E p)(1 + T_M p) p + K_G K_{\text{Capt}} C(p) K_M K_r)}$$

PSI\* - MP - Lycée La Martinière Monplaisir Lyon

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

$$Y_2(p) = C_r(p) \frac{\frac{H_c(p)K_r}{p}}{1 + \frac{K_r K_G K_{\text{Capt}} C(p) H_m(p)}{p}}$$

$$= C_r(p) \frac{H_c(p)K_r}{p + K_r K_G K_{\text{Capt}} C(p) H_m(p)}$$

$$\frac{(R + Lp)K_M K_r}{K_C}$$

$$= C_r(p) \frac{K_C}{(1 + T_E p)(1 + T_M p)p + K_r K_G K_{\text{Capt}} C(p) K_M}$$
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'écart pour  $C(p) = \frac{K_i}{p}$ . Pouvait-on prévoir le résultat?

### Correction