

Chapitre 2 Rapidité des systèmes

Cours

Savoirs et compétences :

- □ Mod3.C2 : pôles dominants et réduction de l'ordre du modèle : principe, justification
- □ Res2.C4 : stabilité des SLCI : définition entrée bornée sortie bornée (EB SB)
- ☐ Res2.C5 : stabilité des SLCI : équation caractéristique
- □ Res2.C6: stabilité des SLCI: position des pôles dans le plan complexe
- Res2.C7: stabilité des SLCI: marges de stabilité (de gain et de phase)

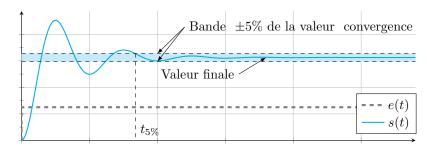
1	Rappel : rapidité dans le domaine temporel	2
1.1	Temps de réponse à 5%	2
1.2	Temps de montée	2
2	Pésultat dans le digaramme de Rode	2

1 Rappel : rapidité dans le domaine temporel

1.1 Temps de réponse à 5%

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

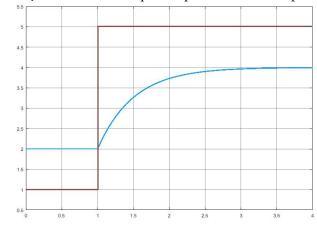
- 1. Tracer sur le même graphe la consigne e(t) et la réponse du système s(t).
- 2. Tracer la droite correspondant à la valeur asymptotique de s(t).
- 3. Tracer la bande correspondant à une variation de $\pm n\%$ de la valeur asymptotique.
- 4. Relever la dernière valeur à partir de laquelle s(t) coupe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



Temps (s)

Résultat Plus le temps de réponse à 5% d'un système est petit, plus le régime transitoire disparaît rapidement.

■ Exemple Donner le temps de réponse à 5% de la réponse à un échelon donné dans la figure suivante.



Les pièges du temps de réponse à 5%:

- le temps de réponse à 5% se mesure à plus ou moins 5% de la sortie (et pas de l'entrée). Ainsi, si le système est stable, le temps de réponse n'est **jamais l'infini**:
- si le signal ne part pas de 0 (en ordonnée), il faut réaliser la bande à $S_0 + \Delta s \pm 0.05 \Delta s$;
- si le signal ne part pas de 0 (en abscisse), il faut tenir compte du décalage des temps.

1.2 Temps de montée

2 Résultat dans le diagramme de Bode

Références

- [1] Frédéric Mazet, Cours d'automatique de deuxième année, Lycée Dumont Durville, Toulon.
- [2] Florestan Mathurin, Stabilité des SLCI, Lycée Bellevue, Toulouse, http://florestan.mathurin.free.fr/.