

IDENTIFICATION DU COMPORTEMENT D'UN SYSTEME PREDICTION DE LA STABILITE

MAXPID

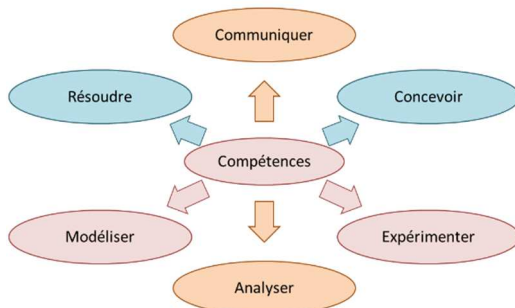
1 PRESENTATION

1.1 Objectifs

Les objectifs de ces deux séances de TP sont :

- ☐ analyser le système;
- ☐ identifier le comportement fréquentiel et temporel du système
- ☐ prédire les limites de la stabilité

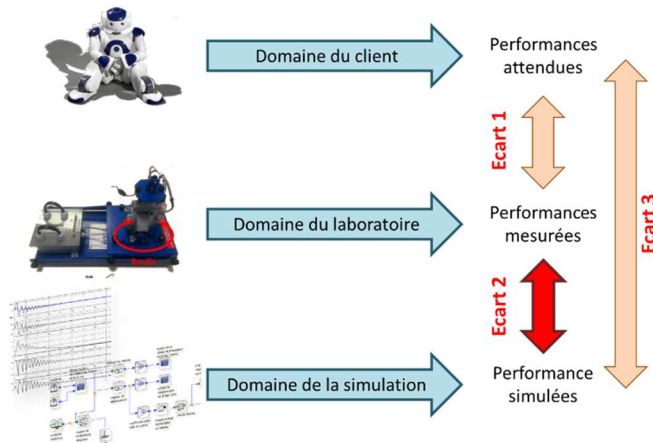
1.2 Contexte pédagogique



Modéliser :

- Mod 2 : Proposer un modèle de connaissance et de comportement
- Mod 3 : Valider un modèle.

1.3 Évaluation des écarts



Au cours de ce TP on se préoccupera d'analyser les écarts entre les performances mesurées et les performances simulées.

Problématique : comment identifier le comportement d'un SLCI ?

Le compte rendu sera à faire sous forme d'une feuille A4 Recto-Verso à remettre à la fin de la seconde séance. Selon votre choix, il pourra contenir ou non, un poster.

2 MODELE DE COMPORTEMENT – IDENTIFICATION FREQUENTIELLE

Activité 1 : Coordinateur, Modélisateur, Expérimentateur

- ☐ Découvrir le fonctionnement du système.
- ☐ Valider un critère du cahier des charges.
- ☐ Réaliser la chaîne fonctionnelle.

Synthèse

- ☐ Le coordinateur réalise la chaîne fonctionnelle du système.
- ☐ Indiquer l'erreur statique et le temps de réponse à 5%.

Activité 2 :

Expérimentateur	Modélisateur	Coordinateur
Réaliser les relevés expérimentaux permettant de tracer le diagramme de Bode en boucle fermée .	Dans la feuille Excel, déterminer les formules permettant le tracé du diagramme de Bode.	Dans le compte-rendu, donner le protocole expérimental permettant de tracer un diagramme de Bode.

Remarque :

- ☐ Les mesures se feront en **boucle fermée**.
- ☐ Les coefficients du correcteur seront fixés aux valeurs par défaut.
- ☐ Au moins 8 relevés avec des sinusoïdes de périodes d'amplitude 10° et en faisant varier la période.
- ☐ Il faudra observer approximativement 8 périodes.

Synthèse

Le modélisateur et l'expérimentateur ajoutent le diagramme de Bode au compte-rendu.

Activité 3 : Coordinateur, Modélisateur, Expérimentateur

- ☐ En utilisant le diagramme de Bode, proposer une fonction de transfert en Boucle Fermée du système.

Synthèse

Indiquer la FTBF retenue.

3 MODELE DE COMPORTEMENT – IDENTIFICATION TEMPORELLE

Activité 5 :

Expérimentateur	Modélisateur	Coordinateur
Réaliser une réponse à un échelon en boucle fermée et relever les grandeurs caractéristiques nécessaires à une identification temporelle.	Dans la feuille Excel, déterminer les formules permettant la détermination des paramètres canoniques.	Dans le compte-rendu, donner le protocole expérimental permettant déterminer les paramètres canoniques.

Remarque

- ☐ Afin de ne pas saturer la commande du moteur, il sera nécessaire d'avoir un mouvement de faible amplitude (échelon de 10°).
- ☐ Les coefficients du correcteur seront fixés aux mêmes valeurs que précédemment.

Synthèse

Donner la fonction de transfert en boucle fermée identifié grâce à la réponse temporelle.

4 COMPARAISON DES MODELES

Activité 6 : Coordinateur, Modélisateur, Expérimentateur

- ☐ En utilisant Matlab-Simulink :
 - implémenter la FTBF issue de la réponse fréquentielle;
 - implémenter en parallèle la FTBF issue de la réponse temporelle.
- ☐ Réaliser la comparaison des deux modèles et commenter.

Synthèse

Réaliser une comparaison qualitative des 2 modèles et d'un essai sur une réponse indicielle.

5 INFLUENCE DES CORRECTEURS

5.1 Influence du correcteur proportionnel

Activité 7 : Coordinateur, Modélisateur, Expérimentateur

- ☐ En utilisant uniquement un correcteur proportionnel et en l'augmentant progressivement, analyser l'influence du gain proportionnel sur la réponse indicielle.

5.2 Influence du correcteur intégral

Activité 8 : Coordinateur, Modélisateur, Expérimentateur

- ☐ En utilisant uniquement un gain proportionnel faible et en augmentant progressivement le coefficient K_i , analyser l'influence sur la réponse indicielle.

6 CONCLURE

Synthèse

- ☐ Comparer les 2 modèles avec un essai et analyser les écarts.
- ☐ Analyser l'influence des différents correcteurs.

