Modéliser les systèmes asservis dans le but de prévoir leur comportement

Chapitre 1 - Stabilité des systèmes

Sciences
Industrielles de

l'Ingénieur

Colle 01

Colle 01

Savoirs et compétences :

On considère la fonction de transfert en boucle ouverte d'un système : $G(p) = \frac{2}{\left(10p+1\right)^3}$.

Question 1 *Tracer les diagrammes de bode de* G(p).

Question 2 Tracer la marge de gain et la marge de phase.

On place ce système dans une boucle de régulation à retour unitaire en le précédant d'un correcteur proportionnel C(p) = K.

Question 3 Calculer la valeur de K de manière à obtenir une marge de phase supérieure ou égale à 45°.

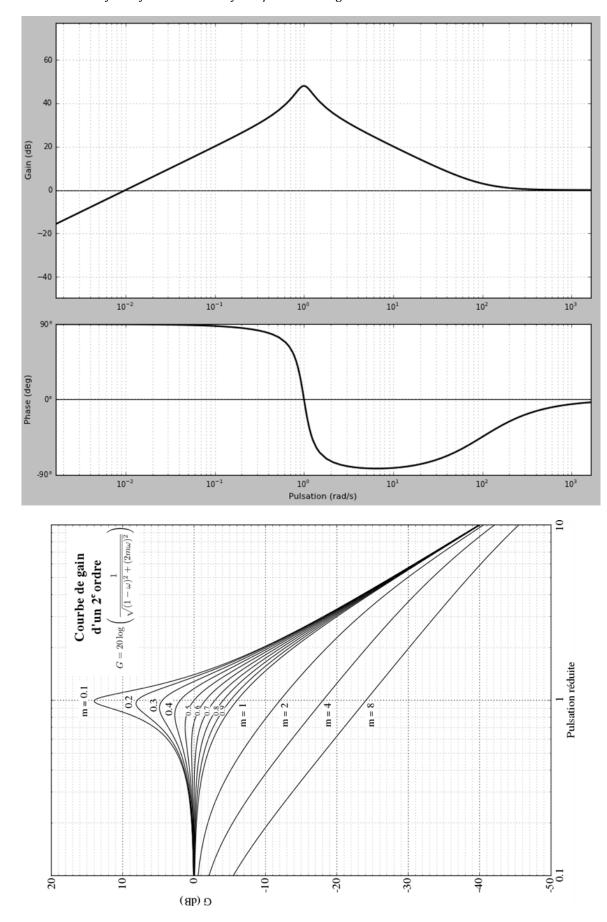
Question 4 Calculer la valeur de l'écart statique en réponse à un échelon puis en réponse à une rampe.

On change le correcteur proportionnel, par un correcteur intégral de fonction de transfert $C(p) = \frac{Ki}{p}$.

Question 5 Calculer la nouvelle valeur de l'écart statique en réponse à un échelon puis en réponse à une rampe.



Question 6 Identifier la fonction de transfert à partir des diagrammes de bode.





7.7 Pour obtenir une marge de phase supérieure à 45°, il faut avoir :

$$\Delta \varphi = \pi + \varphi (\omega_{c0}) = \pi + \arg G(j\omega_{c0}) > \frac{\pi}{4}$$

soit:

$$\Delta \varphi = \pi + \arg \frac{K}{\left(10j\omega_{c0} + 1\right)^3} > \frac{\pi}{4}$$

$$\Delta \varphi = \pi - 3 \arctan 10 \omega_{c0} > \frac{\pi}{4}$$

d'où:

$$\omega_{c0}<\frac{1}{10}\tan\frac{3\pi}{12}=0,1 \text{ rad/s}$$

Calculons la valeur de K correspondant à cette pulsation de coupure à 0 dB.

On a:

$$G(\omega_{c0}) = \frac{K}{\left(\sqrt{1 + 100\omega_{c0}^2}\right)^3} = 1$$

d'où:

$$K = \left(\sqrt{1 + 100\omega_{c0}^2}\right)^3 = 2.8$$

La condition sur ω_{c0} nous imposant une limite supérieure, il en est de même pour la condition sur K.

En conclusion:

$$\Delta \varphi >$$
 45 $^{\circ}$ \Rightarrow $K < 2.8$

Par ailleurs, comme:

$$t_m \approx \frac{3}{\omega_d}$$

on a:

$$t_m > \frac{3}{0.1} = 30 \text{ s}$$

Le temps de montée minimal (autrement dit la meilleure rapidité possible) est donc égal à 30 s. Calculons à présent l'erreur statique. La fonction de transfert en boucle fermée a pour expression :

$$H(p) = \frac{G(p)}{1 + G(p)} = \frac{K}{(10p + 1)^3 + K}$$

Par définition, l'erreur statique a pour expression :

$$\varepsilon_p = \lim_{p \to 0} [1 - H(p)] = 1 - \frac{K}{1 + K} = \frac{1}{1 + K}$$

On a donc:

$$K < 2.8 \Rightarrow \varepsilon_p > \frac{1}{1+2.8} = 0.26$$

L'erreur statique est donc obligatoirement supérieure à 26 % si on souhaite avoir une marge de phase supérieure à 45 °.



