# **Activation 1**

## Réglage de correcteurs P et Pl

Ressources de P. Dupas.

## Savoirs et compétences :

Res1.C4.SF1: proposer la démarche de réglage d'un correcteur proportionnel, proportionnel intégral et à avance de phase.

## Correcteur proportionnel

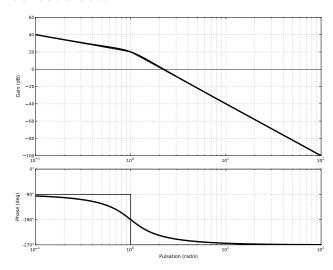
D'après ressources P. Dupas.

Soit un système de fonction de transfert G(p) =

placé dans une boucle à retour unitaire. On

souhaite corriger le comportement de ce système par un correcteur proportionnel. On désire une marge de phase de 45° et une marge de gain de 10 dB.

On donne le diagramme de Bode associé à cette fonction de transfert.



**Question** 1 Mesurer puis calculer la marge de phase.

**Question 2** *Mesurer puis calculer la marge de gain.* 

**Question** 3 Déterminer  $K_p$  pour avoir une marge de phase de 45°. Vérifier la marge de gain.

**Question** 4 Déterminer  $K_p$  pour avoir une marge de gain de 10 dB. Vérifier la marge de phase.

1. 
$$M_{\varphi} = -60^{\circ}$$
.

2. 
$$M'_G = -20 \, \text{dB}$$
.

3. 
$$K_P = 0.054$$
 et  $M_G = 5.35$  dB.

4. 
$$K_P = 0.0316$$
 et  $M_{\varphi} = 70^{\circ}$ .

## Correcteur proportionnel intégral

D'après ressources P. Dupas.

Soit un système de fonction de transfert G(p) =placé dans une boucle à retour unitaire.  $\frac{1}{(p+1)(\frac{p}{8}+1)}$ 

On souhaite disposer d'une marge de phase de 45°en utilisant un correcteur proportionnel intégral de la forme  $C(p) = K_p \frac{1 + \tau p}{\tau p}.$ 

**Question** 1 Tracer le diagramme de Bode de la boucle ouverte non corrigée.

**Question 2** Déterminer les paramètres du correcteur pour avoir une marge de phase de 45°.

**Question 3** Tracer le diagramme de Bode du correcteur et le diagramme de la boucle ouverte corrigée.

1. 
$$1+1.0$$

2. 
$$C(p) = 15, 7 \frac{1+1,018p}{1,018p}$$

1

# **Activation 1**

## Réglage de correcteurs P et Pl

Ressources de P. Dupas.

## Savoirs et compétences :

Res1.C4.SF1: proposer la démarche de réglage d'un correcteur proportionnel, proportionnel intégral et à avance de phase.

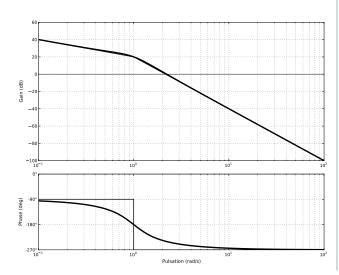
### Correcteur proportionnel

D'après ressources P. Dupas.

Soit un système de fonction de transfert  $G(p)=\frac{10}{p\left(1+p+p^2\right)}$  placé dans une boucle à retour unitaire. On

souhaite corriger le comportement de ce système par un correcteur proportionnel. On désire une marge de phase de 45° et une marge de gain de 10 dB.

On donne le diagramme de Bode associé à cette fonction de transfert.



**Question** 1 *Mesurer puis calculer la marge de phase.* 

**Question 2** *Mesurer puis calculer la marge de gain.* 

**Question 3** Déterminer  $K_p$  pour avoir une marge de phase de 45°. Vérifier la marge de gain.

**Question** 4 Déterminer  $K_p$  pour avoir une marge de gain de 10 dB. Vérifier la marge de phase.

## Correcteur proportionnel intégral

D'après ressources P. Dupas.

Soit un système de fonction de transfert  $G(p) = \frac{1}{\left(p+1\right)\left(\frac{p}{8}+1\right)}$  placé dans une boucle à retour unitaire.

On souhaite disposer d'une marge de phase de 45° en utilisant un correcteur proportionnel intégral de la forme  $C(p) = K_p \frac{1+\tau p}{\tau p}$ .

**Question** 1 Tracer le diagramme de Bode de la boucle ouverte non corrigée.

**Question 2** Déterminer les paramètres du correcteur pour avoir une marge de phase de 45°.

**Question 3** Tracer le diagramme de Bode du correcteur et le diagramme de la boucle ouverte corrigée.

# Activation 1 – Corrigé

## Réglage de correcteurs P et PI

Ressources de P. Dupas.

## Savoirs et compétences :

Res1.C4.SF1: proposer la démarche de réglage d'un correcteur proportionnel, proportionnel intégral et à avance de phase.

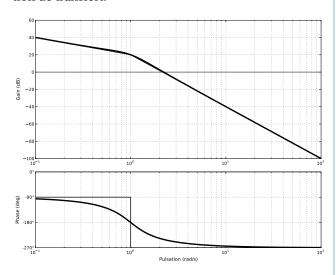
### Correcteur proportionnel

D'après ressources P. Dupas.

Soit un système de fonction de transfert  $G(p) = \frac{10}{p(1+p+p^2)}$  placé dans une boucle à retour unitaire. On

souhaite corriger le comportement de ce système par un correcteur proportionnel. On désire une marge de phase de 45° et une marge de gain de 10 dB.

On donne le diagramme de Bode associé à cette fonction de transfert.



**Question** 1 Mesurer puis calculer la marge de phase.

#### Correction

• On cherche  $\omega$  tel que  $G_{\rm dB}(\omega)=0$  dB :  $G_{\rm dB}(\omega)=-20\log(10)-20\log\omega-20\log\left(\sqrt{(1-\omega^2)^2+\omega^2}\right)$ On trouve  $\omega=2,21$  rad/s et  $M_{\varphi}=-60^\circ$ . Le système est instable.

**Question** 2 Mesurer puis calculer la marge de gain.

Correction Pour  $\varphi=-180^\circ$ , on a  $\omega=1$  rad/s et  $M_G=-20$  dB. Le système est instable.

**Question** 3 Déterminer  $K_p$  pour avoir une marge de phase de 45°. Vérifier la marge de gain.

**Correction** Pour  $\varphi = -135^{\circ}$  on a  $\omega = 0.62 \, \text{rad/s}$ . On trouve un gain proportionnel de 0,054.

La marge de gain est alors de 5,35 dB ce qui est inférieur aux 10 dB demandés.

**Question** 4 Déterminer  $K_p$  pour avoir une marge de gain de 10 dB. Vérifier la marge de phase.

**Correction** Pour  $\varphi = -180^{\circ}$  on a  $\omega = 1 \text{ rad/s}$ . On trouve un gain proportionnel de 0,316.

La marge de phase est alors de  $70^{\circ}(\omega = 0.0333 \, \text{rad/s})$ .

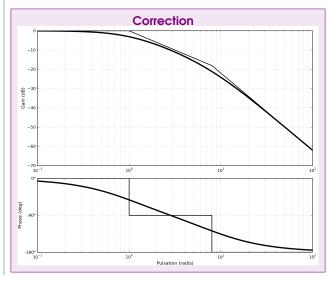
### Correcteur proportionnel intégral

D'après ressources P. Dupas.

Soit un système de fonction de transfert  $G(p) = \frac{1}{(p+1)(\frac{p}{8}+1)}$  placé dans une boucle à retour unitaire.

On souhaite disposer d'une marge de phase de 45° en utilisant un correcteur proportionnel intégral de la forme  $C(p)=K_p\frac{1+\tau p}{\tau p}$ .

**Question** 1 Tracer le diagramme de Bode de la boucle ouverte non corrigée.





**Question 2** Déterminer les paramètres du correcteur pour avoir une marge de phase de 45°.

## Correction

- On choisit  $\tau$  pour ne pas modifier la marge de phase. Il faut donc que le déphasage de 0°du correcteur ait lieu avant 9,82 rad/s. De manière usuelle on prend  $\frac{1}{\tau} = \frac{9,82}{10} = 0,982 \text{ rad/s}.$ • Au final, on a  $C(p) = 15,7\frac{1+1,018p}{1,018p}$ .

**Question 3** Tracer le diagramme de Bode du correcteur et le diagramme de la boucle ouverte corrigée.

