Sciences
Industrielles de

l'Ingénieur

Activitation 2

Réglage de correcteurs P et AP

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

Soit un système de fonction de transfert $G(p) = \frac{1}{\left(1+10p\right)\left(1+0,1p\right)\left(1+0,2p\right)}$ placé dans une boucle à retour unitaire.

Question 1 Calculer la précision du système ε_S pour une entrée échelon unitaire.

Question 2 Tracer dans le diagramme de Bode la fonction de transfert en boucle ouverte du système.

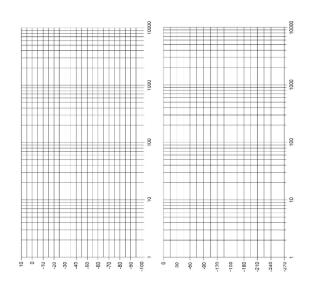
Question 3 Déterminer K pour avoir une marge de phase de 45°. Indiquer alors la valeur de la marge de gain. Indiquer la valeur de l'écart statique.

Question 4 Déterminer K pour avoir une marge de gain de 6 dB. Indiquer alors la valeur de l'écart statique.

1.
$$\varepsilon_S = \frac{1}{2}$$

3.
$$\omega_{-135}^{\circ} = 2,95 \,\text{rad/s}$$
.

4.
$$\omega_{0 dB} = 7.17 \text{ rad/s et } M_G = 38 \text{ dB soit } K_P = 79.$$



Correcteur à avance de phase

Soit un système de fonction de transfert $G(p)=\frac{100}{\left(p+1\right)^2}$ placé dans une boucle à retour unitaire. On souhaite corrige ce système en utilisant un correcteur à avance de phase de la forme $C(p)=K\frac{1+a\tau p}{1+\tau p}$.

Question 1 *Tracer le diagramme de Bode de* G(p).

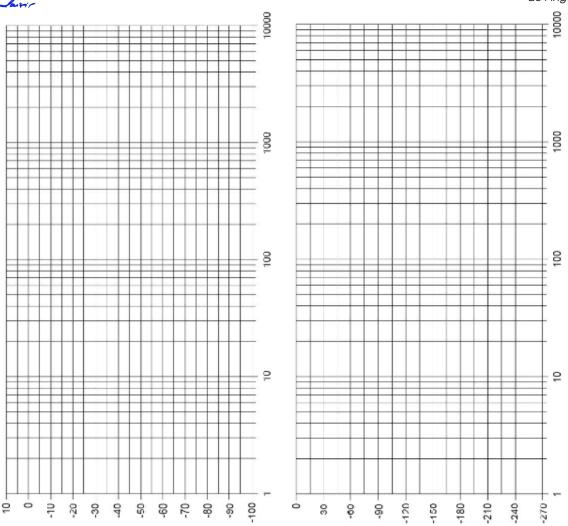
Question 2 Corriger ce système de sorte que sa marge de phase soit égale à 45°.

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

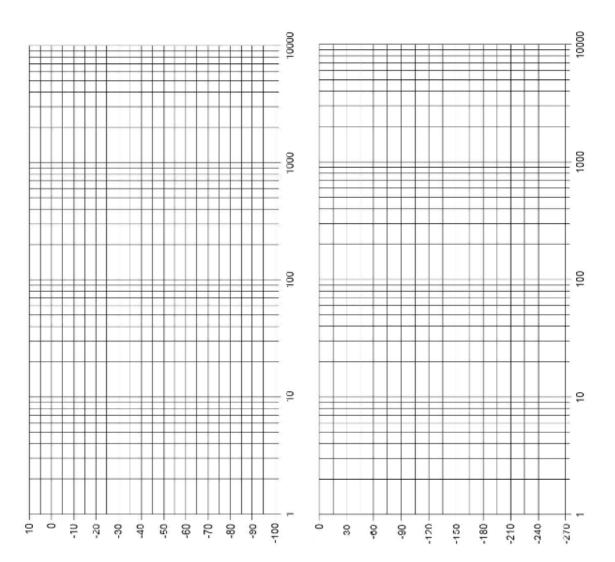
1.
2.
$$C(p) = 0.53 \frac{1 + 3.54 \cdot 0.053 p}{1 + 0.053 p}$$

1









Concevoir la partie commande des systèmes asservis afin de valider leurs performances

Chapitre 1 - Correction des systèmes

Sciences
Industrielles de
l'Ingénieur

Activiation 2

Réglage de correcteurs P et AP

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

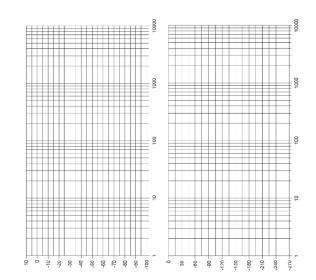
Soit un système de fonction de transfert $G(p) = \frac{1}{\left(1+10p\right)\left(1+0,1p\right)\left(1+0,2p\right)}$ placé dans une boucle à retour unitaire.

Question 4 Calculer la précision du système ε_S pour une entrée échelon unitaire.

Question 5 Tracer dans le diagramme de Bode la fonction de transfert en boucle ouverte du système.

Question 6 Déterminer K pour avoir une marge de phase de 45°. Indiquer alors la valeur de la marge de gain. Indiquer la valeur de l'écart statique.

Question 7 Déterminer K pour avoir une marge de gain de 6 dB. Indiquer alors la valeur de l'écart statique.



Correcteur à avance de phase

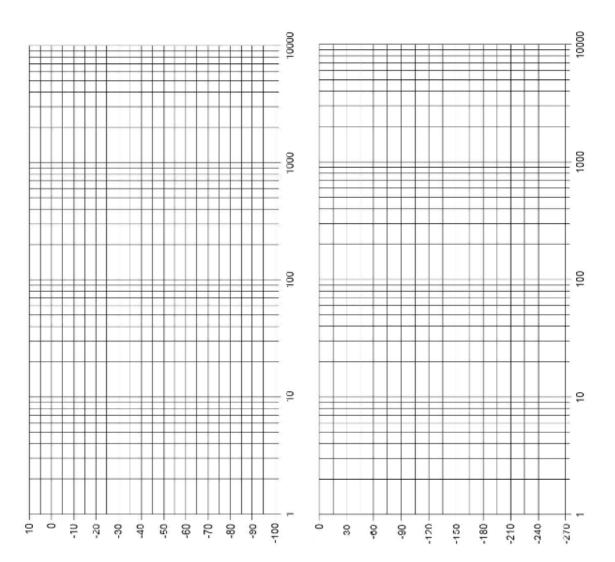
Soit un système de fonction de transfert $G(p)=\frac{100}{\left(p+1\right)^2}$ placé dans une boucle à retour unitaire. On souhaite corrige ce système en utilisant un correcteur à avance de phase de la forme $C(p)=K\frac{1+a\tau p}{1+\tau p}$.

Question 1 *Tracer le diagramme de Bode de* G(p).

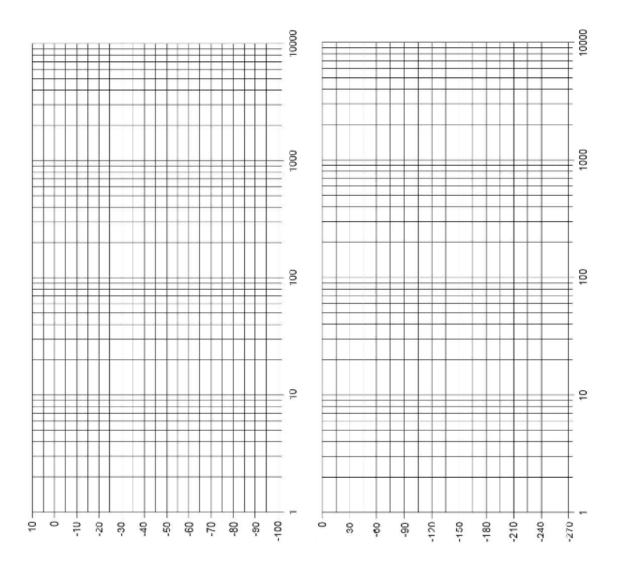
Question 2 Corriger ce système de sorte que sa marge de phase soit égale à 45°.

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









Concevoir la partie commande des systèmes asservis afin de valider leurs performances

Chapitre 1 - Correction des systèmes

Sciences
Industrielles de
l'Ingénieur

Activiation 2 – Corrigé

Réglage de correcteurs P et AP

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.

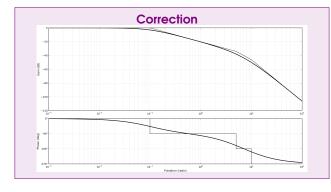
Correcteur proportionnel

Soit un système de fonction de transfert $G(p) = \frac{1}{\left(1+10p\right)\left(1+0,1p\right)\left(1+0,2p\right)}$ placé dans une boucle à retour unitaire.

Question 4 Calculer la précision du système ε_S pour une entrée échelon unitaire.

Correction Le système est de classe 0. L'entrée est de type échelon. $K_{BO} = 1$. L'écart statique est de $\frac{1}{1+1} = \frac{1}{2}$.

Question 5 Tracer dans le diagramme de Bode la fonction de transfert en boucle ouverte du système.



Question 6 Déterminer K pour avoir une marge de phase de 45°. Indiquer alors la valeur de la marge de gain. Indiquer la valeur de l'écart statique.

Correction

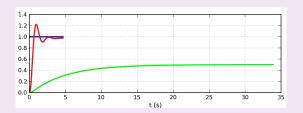
• On résout $\varphi(\omega) = -135^{\circ}$: $\varphi(\omega) = -\arctan 10\omega - \arctan 0, 1\omega - \arctan 0, 2\omega$.

 $\varphi(\omega) = -135^{\circ} \iff \omega = 2,95 \,\text{rad}\,\text{s}^{-1}$ (solveur Excel).

• Calculons $G_{\rm dB}(\omega) = -20\log(\sqrt{1+10^2\omega^2}) - 20\log(\sqrt{1+0,1^2\omega^2}) - 20\log(\sqrt{1+0,2^2\omega^2}) = -31\,\rm dB$. Il faut donc augmenter le gain de 31 dB soit $K_P = 10^{31/20} = 35,48$.

• On a alors un écart statique de $\frac{1}{1+35,48} = 0,027$.

• Pour déterminer la marge de gain, il faut résoudre $\varphi(\omega)=-180^\circ$. On obtient $\omega=7,17\,\mathrm{rad/s}$ et $M_G=12\,\mathrm{dB}$.

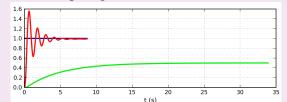


Question 7 Déterminer K pour avoir une marge de gain de 6 dB. Indiquer alors la valeur de l'écart statique.

Correction • On commence par résoudre $\varphi(\omega) = -180^\circ$. On obtient $\omega = 7,17 \, \text{rad/s}$ et $M_G = 44 \, \text{dB}$.

- Il faut augmenter le gain de 38 dB soit $20 \log K_P = 38 \Rightarrow K_P = 10^{38/20} = 79$.
- On a alors un écart statique de $\frac{1}{1+79} = 0.0125$.

• La marge de phase est alors de 19°.





Correcteur à avance de phase

Soit un système de fonction de transfert $G(p)=\frac{100}{\left(p+1\right)^2}$ placé dans une boucle à retour unitaire. On souhaite corrige ce système en utilisant un correcteur à avance de phase de la forme $C(p)=K\frac{1+a\tau p}{1+\tau p}$.

Question 1 *Tracer le diagramme de Bode de* G(p).

Question 2 Corriger ce système de sorte que sa marge de phase soit égale à 45°.

Correction

• $G_{dB}(\omega) = 20\log(100) - 20\log(1 + \omega^2)$. $G_{dB}(\omega) =$



$$0 \Leftrightarrow \frac{100}{1+\omega^2} = 1 \Leftrightarrow \omega = \pm \sqrt{99} \Rightarrow \omega = 9.95 \,\text{rad/s}.$$
• $\varphi(\omega) = -2 \arctan \omega \text{ et } \varphi(9.95) = -2.94 \,\text{rad} =$

-169° soit une marge de phase de 11°; le correcteur doit donc apporter un complément de phase de 34°.

phase de 34°.
•
$$\varphi_{\max} = \arcsin\left(\frac{a-1}{a+1}\right) \Rightarrow \sin\left(\varphi_{\max}\right) = \frac{a-1}{a+1} \Rightarrow$$

$$a = -\frac{\sin(\varphi_{\max}) + 1}{\sin(\varphi_{\max}) - 1} = 3,54.$$
• $\tau = \frac{1}{9,95\sqrt{3,54}} = 0,053 \, \text{s}.$

•
$$\tau = \frac{1}{9,95\sqrt{3,54}} = 0,053 \,\mathrm{s}$$

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

1.
2.
$$C(p) = 0.53 \frac{1 + 3.54 \cdot 0.053 p}{1 + 0.053 p}$$
.



