# **Activation 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  $\varepsilon_S$  pour une entrée échelon unitaire.

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

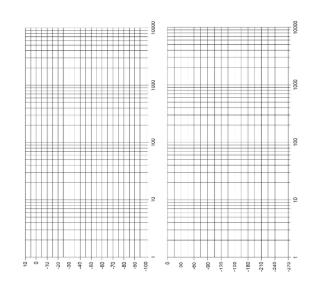
**Question** 3 Déterminer K pour avoir une marge de phase de 45°. Indiquer alors la valeur de la marge de gain. Indiquer la valeur de l'écart statique.

**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. 
$$\omega_{0 \, dB} = 7.17 \, rad/s$$
 et  $M_G = 38 \, dB$  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).

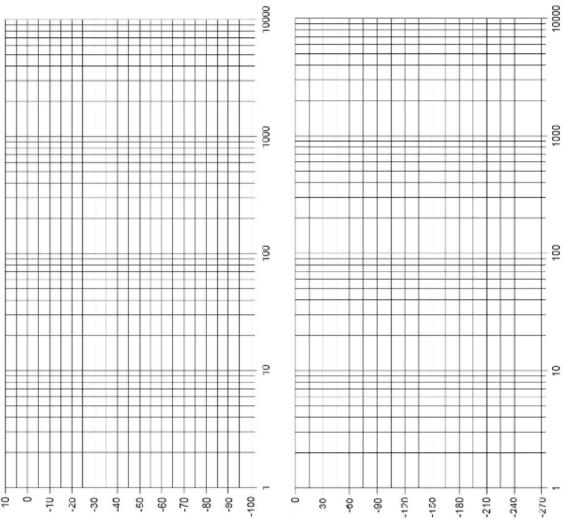
**Question 2** Corriger ce système de sorte que sa marge de phase soit égale à 45°.

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

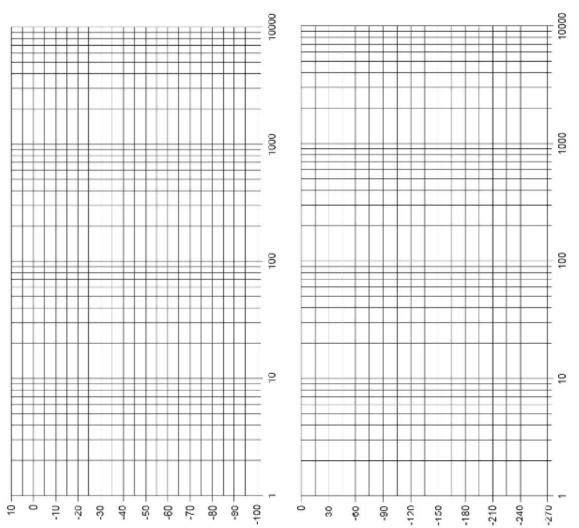
1.  
2. 
$$C(p) = 0.53 \frac{1 + 3.54 \cdot 0.053 p}{1 + 0.053 p}$$

3.









# **Activation 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

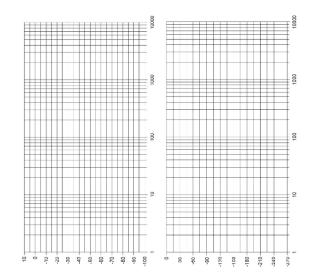
Soit un système de fonction de transfert  $G(p) = \frac{1}{\left(1+10p\right)\left(1+0,1p\right)\left(1+0,2p\right)}$  placé dans une boucle à retour unitaire.

**Question** 4 Calculer la précision du système  $\varepsilon_S$  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

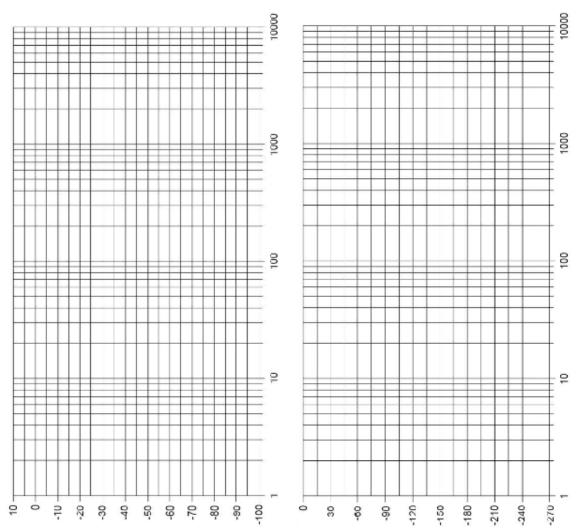
Soit un système de fonction de transfert  $G(p) = \frac{100}{\left(p+1\right)^2}$  placé dans une boucle à retour unitaire. On souhaite corrige ce système en utilisant un correcteur à avance de phase de la forme  $C(p) = K \frac{1+a\tau p}{1+\tau p}$ .

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

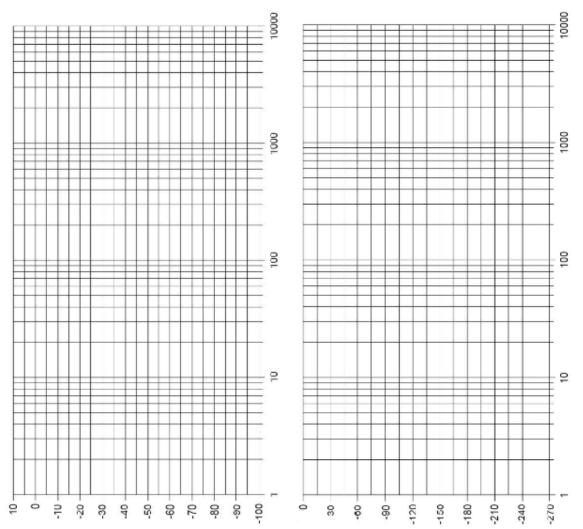
**Question 2** Corriger ce système de sorte que sa marge de phase soit égale à 45°.

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









# Activation 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.

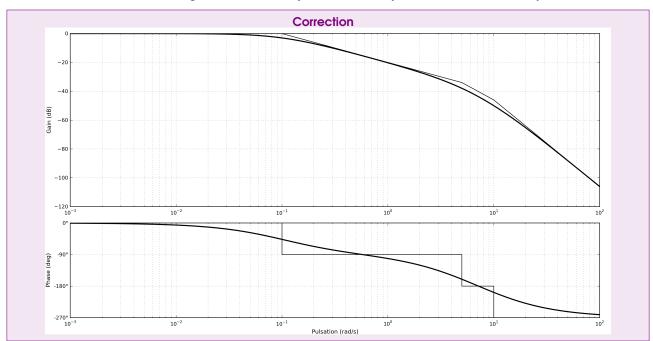
## Correcteur proportionnel

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

**Question** 4 Calculer la précision du système  $\varepsilon_S$  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.

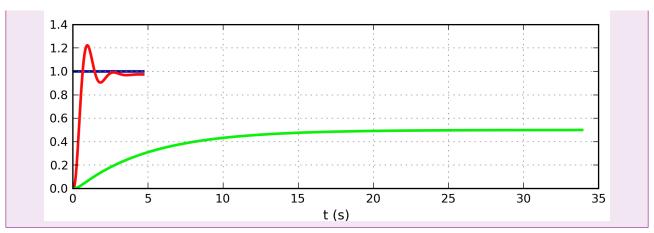


**Question** 6 Déterminer K pour avoir une marge de phase de 45°. Indiquer alors la valeur de la marge de gain. Indiquer la valeur de l'écart statique.

#### Correction

- On résout  $\varphi(\omega) = -135^\circ$ :  $\varphi(\omega) = -\arctan 10\omega \arctan 0, 1\omega \arctan 0, 2\omega$ .  $\varphi(\omega) = -135^\circ \iff \omega = 2,95 \text{ rad s}^{-1} \text{ (solveur Excel)}.$
- Calculons  $G_{\text{dB}}(\omega) = -20\log\left(\sqrt{1+10^2\omega^2}\right) 20\log\left(\sqrt{1+0,1^2\omega^2}\right) 20\log\left(\sqrt{1+0,2^2\omega^2}\right) = -31\,\text{dB}$ . 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  $\omega = 7,17 \,\text{rad/s}$  et  $M_G = 12 \,\text{dB}$ .

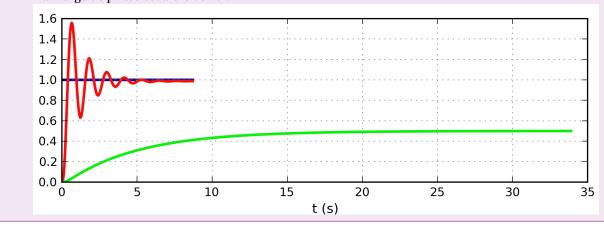




**Question** 7 Déterminer K pour avoir une marge de gain de 6 dB. Indiquer alors la valeur de l'écart statique.

**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  $C(p) = K \frac{1 + a\tau p}{1 + \tau n}$ .

**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

- $\bullet \ \ G_{\mathrm{dB}}(\omega) = 20\log(100) 20\log\left(1 + \omega^2\right). \ G_{\mathrm{dB}}(\omega) = 0 \\ \Longleftrightarrow \\ \frac{100}{1 + \omega^2} = 1 \\ \Longleftrightarrow \\ \omega = \pm\sqrt{99} \\ \Rightarrow \\ \omega = 9,95 \ \mathrm{rad/s}.$
- $\varphi(\omega) = -2 \arctan \omega$  et  $\varphi(9,95) = -2,94 \operatorname{rad} = -169^{\circ}$  soit une marge de phase de 11°; le correcteur doit donc apporter un complément de phase de 34°.
- $\varphi_{\max} = \arcsin\left(\frac{a-1}{a+1}\right) \Rightarrow \sin\left(\varphi_{\max}\right) = \frac{a-1}{a+1} \Rightarrow a = -\frac{\sin\left(\varphi_{\max}\right) + 1}{\sin\left(\varphi_{\max}\right) 1} = 3,54.$
- $\tau = \frac{1}{9.95\sqrt{3.54}} = 0.053 \,\mathrm{s}.$



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

1. 2.  $C(p) = 0.53 \frac{1+3.54}{1+0.0}$ 

