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

Chapitre 1 - Correction des SLCI

Sciences
Industrielles de
l'Ingénieur

# Colle 02

## Colle 2

Équipe PT La Martinière

Savoirs et compétences :

On considère un système de fonction de transfert en boucle ouverte G(p) que l'on souhaite réguler à l'aide d'une boucle à retour unitaire :  $G(p) = \frac{K}{\left(10p+1\right)^2\left(p+1\right)}$ 

On souhaite que la boucle de régulation fonctionne selon le cahier des charges suivant :

- marge de phase :  $\Delta \varphi \ge 45^\circ$ ;
- dépassement D% < 10%;
- écart statique  $\varepsilon_S < 0.08$ ;
- temps de montée  $t_m < 8$  s.

**Question** 1 *Quelle est la condition sur K pour obtenir*  $\varepsilon_S < 0.08$ ?

On note  $t_m$  le temps de montée du système en BF et  $t_m \simeq \frac{3}{\omega_{\rm co}}$  et  $\omega_{\rm co}$  est la pulsation de coupure à 0 dB du système en BO.

**Question** 2 *Quelle est la condition sur K pour obtenir*  $t_m < 8s$ ?

**Question** 3 *Quel choix faire pour la valeur de K*?

**Question** 4 Calculer la valeur de la marge de phase obtenue dans ces conditions.

Expérimentalement, on constate que  $z_{\rm BF} \simeq \frac{\Delta \varphi^o}{100}$  et on

rappelle que  $D\% = e^{\frac{RZ_{BF}}{\sqrt{1 - z_{BF}^2}}}$ .

**Question** 5 Que vaut alors le dépassement D%?

**Question** 6 À partir de la relation précédente, déterminer la marge de phase qui correspond à un dépassement de 10%.

Avec la valeur de K=16,1, on introduit, en amont de G(p), dans la chaîne directe, un correcteur  $C(p)=K_a\frac{1+aTp}{1+Tp}$  à avance de phase destiné à corriger le dépassement et la marge de phase, sans altérer ni la rapidité, ni la précision qui correspondent au cahier des charges.

**Question** 7 Déterminer alors la fonction de transfert de ce correcteur à avance de phase permettant d'obtenir une marge de phase de 60°.

1



#### CORRECTION

Q1- Quelle est la condition sur K pour obtenir  $\varepsilon_s$  < 0,08 ?

 $\text{Comme la FTBO est: } G(p) = \frac{K}{(10\;p+1)^2\,(p+1)} \text{, et que le retour est unitaire, la FTBF s'écrit: }$ 

$$H(p) = \frac{G(p)}{1 + G(p)} = \frac{K}{(10 p + 1)^2 (p + 1) + K}$$

Par définition l'écart statique s'écrit :  $\mathcal{E}_{S} = \lim_{p \to 0^{+}} \{ 1 - H(p) \} = 1 - \frac{K}{1 + K} = \frac{1}{1 + K}$ 

Pour avoir  $\,\epsilon_{\text{S}}\!<\!\text{0,08}\,$  il faut avoir :  $\frac{1}{1+K}\!<\!0,08$ 

Soit K > 11,5

Q2- Quelle est la condition sur K pour obtenir tm < 8s?

Pour avoir tm < 8 s et en considérant la relation approchée  $t_m = \frac{3}{\omega_{C0}}$  < 8 s soit  $\omega_{C0}$  > 0,375 s

Le gain K qui correspond à cette pulsation de coupure à 0 dB est tel que:

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

Soit K = 16,1

Q3- Déterminer la plus petite valeur de K, permettant d'obtenir à la fois ES < 0,08 et

D'après Q1, pour avoir  $\varepsilon_S < 0.08$  il faut K > 11.5 D'après Q2, pour avoir obtenir tm < 8s il faut K > 16.1

La plus petite valeur qui permet de satisfaire aux deux conditions ci-dessus est K > 16,1

Q4- Calculer la valeur de la marge de phase obtenue dans ces conditions. Que vaut alors le dépassement?

La marge de phase obtenue pour cette valeur de K est :

$$\Delta \varphi = \pi - 2 \arctan 10\omega_{\text{C0}} - \arctan 10\omega_{\text{C0}} = 0,16 \text{ rad} = 9^{\circ}$$

La valeur du dépassement en boucle fermée se détermine par les relations :

$$\Delta \varphi^{\circ} \rightarrow z_{BF} \approx \frac{\Delta \varphi^{\circ}}{100} \rightarrow D\% = \exp(-\pi \frac{z_{BF}}{\sqrt{1-z^2}})$$

Soit 
$$\Delta \varphi^{\circ} = 9^{\circ} \rightarrow z_{BF} \approx \frac{\Delta \varphi^{\circ}}{100} = 0.09 \rightarrow D\% = \exp(-\pi \frac{0.09}{\sqrt{1 - 0.09^2}}) = 73\%$$

$$\Delta \varphi^{\circ} = 9^{\circ}$$
 et  $D\% = 74$ 

Ces deux valeurs ne sont pas conformes au cahier des charges

Q5- Déterminer la marge de phase qui correspond à un dépassement de 10%.

D% = exp(
$$-\pi \frac{z}{\sqrt{1-z^2}}$$
) = 0,1  
 $-\pi \frac{z}{\sqrt{1-z^2}}$  = ln 0,1 = -2.3  $\pi^2 \frac{z^2}{1-z^2}$  = 5.3  $z^2 = \frac{5,3}{5,3+\pi^2}$ 



Soit 
$$z_{BF}$$
 = 0,6 Ainsi :  $\Delta \varphi^{\circ} \approx 100 z_{BF} = 60^{\circ}$ 

Par ailleurs la marge de phase  $\Delta \varphi \ge 45^{\circ}$ 

Ces deux conditions imposent  $\Delta \varphi \ge 60^\circ$ 

### Q6-Déterminer alors la fonction de transfert de ce correcteur à avance de phase

Le correcteur à avance de phase  $C(p) = \frac{1+aTp}{1+Tp}$  introduit a pour mission de remonter la marge de phase à 60°.

Il faut donc obtenir une remontée de phase de 60- 9 = 51° à la pulsation  $\omega_{c0}$  = 0,375 rad/s

On 
$$\omega_{\rm c0}=\omega_{\rm max}=\frac{1}{T\sqrt{a}}$$
 = 0,375 rad/s et  $\varphi_{\rm max}=\arcsin\frac{a-1}{a+1}$  = 51°

Cette dernière condition conduit à : a = 8 La première à T = 0,94 s

$$Ka = \frac{1}{\sqrt{a}}$$