Chapitre 1 – Stabilité des systèmes

Sciences Industrielles de

l'Ingénieur

## **Applications**

## **Applications**

Savoirs et compétences :

## 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** 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 l'écart statique.

**Question 4** 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.

**Question** On souhaite corriger ce système de sorte que sa marge de phase soit égale à 45°.