Applications

Applications

Savoirs et compétences :

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

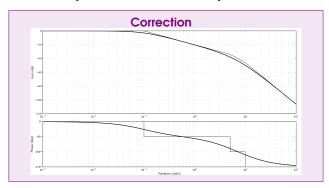
Correcteur proportionnel

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 1 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. $K_{\text{BO}} = 1$. L'écart statique est de $\frac{1}{1+1} = \frac{1}{2}$.

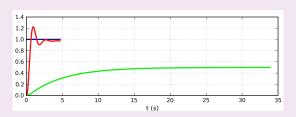
Question 2 Tracer dans le diagramme de Bode la fonction de transfert en boucle ouverte du système.



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.

Correction

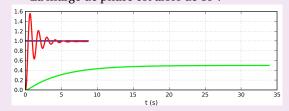
- On résout $\varphi(\omega) = -135^{\circ}$: $\varphi(\omega) = -\arctan 10\omega \arctan 0, 1\omega \arctan 0, 2\omega$. $\varphi(\omega) = -135^{\circ} \iff \omega = 2.95 \, \mathrm{rad} \, \mathrm{s}^{-1}$ (solveur Excel).
- Calculons $G_{\rm dB}(\omega) = -20\log\left(\sqrt{1+10^2\omega^2}\right) 20\log\left(\sqrt{1+0,1^2\omega^2}\right) 20\log\left(\sqrt{1+0,2^2\omega^2}\right) = -31\,\rm dB$. 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 $\omega = 7.17 \, \text{rad/s}$ et $M_G = 12 \, \text{dB}$.



Question 4 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°.



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

1

- 3. $\omega_{-135}^{\circ} = 2.95 \,\text{rad/s}$.
- 4. $\omega_{0 dB} = 7.17 \text{ rad/s et } M_G = 38 \text{ dB soit } K_P = 79.$

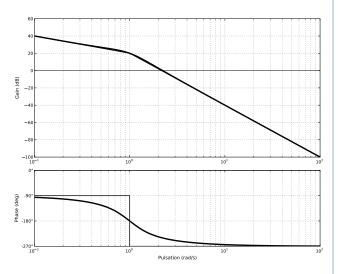


Correcteur proportionnel

D'après ressources P. Dupas.

Soit un système de fonction de transfert G(p) = $\frac{1}{p(1+p+p^2)}$ 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 ω tel que $G_{dB}(\omega) = 0 \, dB : G_{dB}(\omega) =$ $-20\log(10) - 20\log\omega - 20\log\left(\sqrt{(1-\omega^2)^2 + \omega^2}\right)$

On trouve $\omega = 2.21 \, \text{rad/s}$ 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 $\omega = 1 \text{ rad/s et } M_G =$ −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 0,54.

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 $70^{\circ}(\omega = 0.333 \,\text{rad/s}.$

- 1. $M_{\varphi} = -60^{\circ}$.
- 2. $M_G = -20 \, \text{dB}$.
- 3. $K_P = 0.54$ et $M_G = 5.35$ dB.
- 4. $K_P = 0.316$ et $M_{\varphi} = 70^{\circ}$.

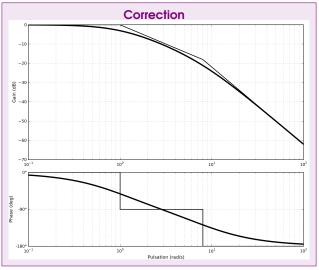
Correcteur proportionnel intégral

D'après ressources P. Dupas.

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

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°.

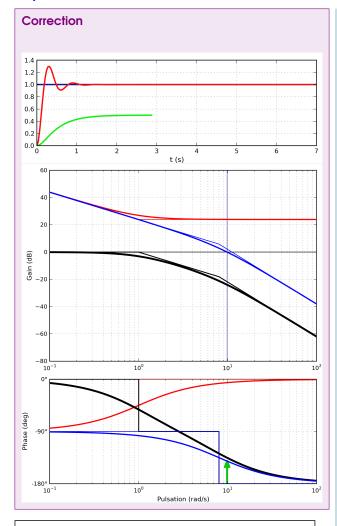
Correction

- On résout $\varphi(\omega) = -135^\circ$: $\varphi(\omega) = -\arctan \omega \arctan \omega / 8 \Rightarrow \tan 135^\circ = \frac{\omega + \omega/8}{1 \omega^2/8} \Leftrightarrow -1 + \omega^2/8 9\omega/8 = 0 \Leftrightarrow \omega^2 9\omega 8 = 0. \Delta = 81 + 32 = 10,63^2.$ $\omega = \frac{9 \pm 10,63}{2} = 9.82 \, \text{rad/s}.$ Colonians G. (2.22) = 26.2 in Fig.
- Calculons $G_{dB}(9,82) = -23.9 \, dB$. Il faut donc augmenter le gain de 23.9 dB soit $K_P = 10^{23,9/20} =$ 15,7.
- On choisit τ 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.





1. 2.
$$C(p) = 15.7 \frac{1+1.018p}{1.018p}$$

Correcteur à avance de phase

Soit un système de fonction de transfert G(p) = 100 $\frac{100}{(p+1)^2}$ 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

- $G_{\mathrm{dB}}(\omega) = 20\log(100) 20\log(1+\omega^2)$. $G_{\mathrm{dB}}(\omega) = 0 \Leftrightarrow \frac{100}{1+\omega^2} = 1 \Leftrightarrow \omega = \pm\sqrt{99} \Rightarrow \omega = 9.95 \,\mathrm{rad/s}$. $\varphi(\omega) = -2 \arctan \omega \text{ et } \varphi(9,95) = -2.94 \,\mathrm{rad} = 0.00 \,\mathrm{rad/s}$
- -169° soit une marge de phase de 11°; le correcteur doit donc apporter un complément de phase
- $\varphi_{\text{max}} = \arcsin\left(\frac{a-1}{a+1}\right) \Rightarrow \sin\left(\varphi_{\text{max}}\right) = \frac{a-1}{a+1} \Rightarrow$ $a = -\frac{\sin\left(\varphi_{\text{max}}\right) + 1}{\sin\left(\varphi_{\text{max}}\right) 1} = 3,54.$ $\tau = \frac{1}{9,95\sqrt{3,54}} = 0.053 \text{ s.}$

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

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



