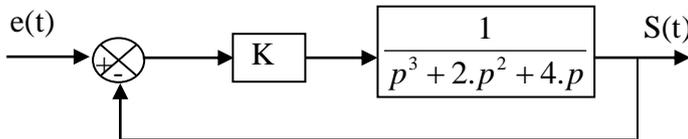


Département de Génie Industriel
3^{ème} Année Licence
Module: Automatique Industrielle

Exercices sur la stabilité des S.L.C (+solutions)

Exercice 1



- 1) En utilisant le critère de Ruth-Hurwitz étudier la stabilité en B.F.
- 2) Déterminer les pôles du système pour K=8.

Solution:

1°/La fonction de transfert en B.F: $\frac{k}{p^3 + 2.p^2 + 4.p + k}$

2°/ Critère de Routh (Etude de stabilité)

l'E.C:

$$p^3 + 2.p^2 + 4.p + k = 0$$

C.N.N.S est vérifiée pour $k > 0$

Table de Routh:

p^3	1	4
p^2	2	k
p^1	$\frac{8 - k}{2}$	0
p^0	k	0

C.S:

$$\frac{8 - k}{2} > 0 \Rightarrow 8 - k > 0$$

$$\Rightarrow k < 8$$

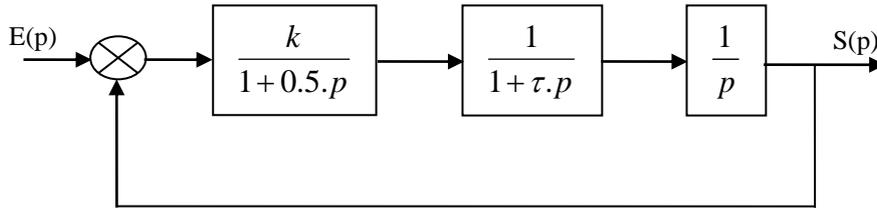
Pour que le système soit stable il faut que le gain statique soit inférieur à 8.

2°/ Pour k=8; le système est à la limite de la stabilité et donc en régime critique, ce qui donne un pôle réel en plus de deux pôles imaginaires pure:

- $P_1 = -2$
- $P_1 = -2j$
- $P_1 = +2j$

Exercice 2

Un asservissement est réalisé suivant le schéma ci-dessous.



1. Donner la fonction de transfert en boucle fermée.
2. Quelle est la plus grande valeur de τ pour laquelle le système devient instable ?

Solution:

1°/La fonction de transfert en B.O: $\frac{k}{p(1+0.5.p)(1+\tau.p)}$

La fonction de transfert en B.F: $\frac{k}{0.5.\tau.p^3 + (\tau + 0.5).p^2 + p + k}$

2°/ Critère de Routh (Etude de stabilité)

l'E.C:

$$0.5.\tau.p^3 + (\tau + 0.5).p^2 + p + k = 0$$

C.N.N.S: $0.5\tau > 0 \Rightarrow \tau > 0$

$$\begin{aligned} 0.5 + \tau > 0 &\Rightarrow \tau > -0.5 \\ \Rightarrow k > 0 \end{aligned}$$

\Rightarrow

Table de Routh:

p^3	0.5τ	1
p^2	$0.5 + \tau$	k
p^1	$\tau + 0.5 - 0.5.\tau.k$	0
p^0	$\frac{\tau + 0.5}{k}$	0

C.S:

$$\begin{aligned} 0.5\tau > 0 &\Rightarrow \tau > 0 \\ \tau + 0.5 > 0 &\Rightarrow \tau > -0.5 \\ \tau + 0.5 - 0.5.\tau.k > 0 &\Rightarrow \tau(1 - 0.5.k) + 0.5 > 0 \\ \tau(2 - k) &> -1 \end{aligned}$$

C-à-d:

- Si $k < 2 \Rightarrow \tau > \frac{-1}{2-k} \Rightarrow \tau > \frac{1}{k-2}$ (valeur négative) ; ce qui est vrai pour $\tau > 0$
- Si $k > 2 \Rightarrow \tau(k - 2) < -1 \Rightarrow \tau < \frac{1}{k-2}$ (valeur positive) ;

La plus grande valeur de τ pour que le système soit instable est: $\frac{1}{k-2}$ pour $k > 2$.