

TD N° 3

Exercice 1 :

On considère un système de fonction de transfert en boucle ouverte $G(p)$ définie par :

$$G(p) = \frac{K}{1+\tau p} \text{ avec } K > 0 \text{ et } \tau > 0$$

Montrer que ce système, placé dans une boucle à retour unitaire, est stable en boucle fermée quelle que soit la valeur du gain statique K .

Exercice 2 :

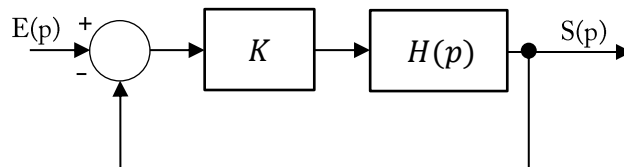
On considère un système de fonction de transfert en boucle ouverte $G(p)$ définie par :

$$G(p) = \frac{K}{p(p+1)(p+2)} \text{ avec } K > 0$$

Déterminer à l'aide du critère de Routh les conditions de stabilité de ce système en boucle fermée lorsqu'il est placé dans une boucle d'asservissement à retour unitaire.

Exercice 3 :

Considérons le système suivant avec K paramètre réel et positif.



Avec :

$$H(p) = \frac{1}{(p+2)(p+4)(p+10)}$$

- 1- Pour $K=1$, examiner la stabilité de ce système en boucle ouverte.
- 2- Pour K variable, examiner la stabilité de ce système en boucle fermée.

Exercice 4 :

Calculer l'erreur de position et l'erreur de vitesse des systèmes en boucle fermée à retour unitaire pour les fonctions de transfert en boucle ouverte suivantes :

1. $G_1(p) = \frac{100}{(1+10p)(10+p)}$
2. $G_2(p) = \frac{10}{p(p+1)^2}$

Exercice 5 :

On considère un système de fonction de transfert en boucle ouverte $G(p)$ définie par :

1. $G(p) = \frac{K}{(p+3)^2}$ avec $K > 0$

On place ce système dans une boucle à retour unitaire. Déterminer la valeur de K qui assure au système en boucle fermée une erreur de position égale à 5 %.

Solutions de la série de TD N°03

Exercice 1 :

La stabilité est étudiée par le calcul du pôle unique de la FTBF $H(p) = \frac{G(p)}{1+G(p)} = \frac{K}{Tp+K+1}$
 Le pôle de cette FTBF est $p_1 = -\frac{K+1}{T}$, il est toujours négatif quelque soit la valeur de K.

Exercice 2 :

La FTBF est égale à : $H(p) = \frac{G(p)}{1+G(p)} = \frac{K}{p(p+1)(p+2)+K}$
 Le dénominateur de cette FTBF est :

$$D(p) = p(p+1)(p+2) + K = p^3 + 3p^2 + 2p + K$$

D'où la table de Routh suivante :

| | |
|-----|---|
| 1 | 2 |
| 3 | K |
| 6-K | 0 |
| K | 0 |

Le système est stable si $6-K > 0$ donc $K < 6$

Exercice 3 :

FTBO est égale à $H(p) = \frac{K}{(p+2)(p+4)(p+10)} = \frac{1}{p^3+16p^2+68p+80}$
 L'équation caractéristique est $D(p) = p^3 + 16p^2 + 68p + 80$

Ce qui mène à la table de Routh suivante :

| | | |
|----|----|---|
| 1 | 68 | 0 |
| 16 | 80 | 0 |
| 63 | 0 | 0 |
| 80 | 0 | 0 |
| 0 | 0 | 0 |

- Les pôles sont tous des réels négatifs (-2,-4,-10), donc système stable.
- A partir de la table de Routh on a, un même signe des éléments de la 1ere colonne, donc système stable.

Pour K variable on a la FTBF qui est égale à :

$$H(p) = \frac{K}{p^3 + 16p^2 + 68p + 80 + K}$$

La table de Routh est la suivante :

| | | |
|---------------------|------|---|
| 1 | 68 | 0 |
| 16 | 80+K | 0 |
| $\frac{1008-K}{16}$ | 0 | 0 |
| 80+K | 0 | 0 |
| 0 | 0 | 0 |

Pour que tous les coefficients de la 1^{ère} colonne soient du même signe il faut qu'ils soient tous positifs :

$$\frac{1008-K}{16} > 0 \text{ et } 80 + K > 0 \Rightarrow K < 1008 \text{ et } K > -80$$

Et comme par hypothèse K est positif alors $0 < K < 1008$

Exercice 4 :

1. La FTBF est égale à $H(p) = \frac{100}{(1+10p)(p+10)+100}$
 Par définition $\varepsilon_p = \lim_{p \rightarrow 0} [1 - H(p)] = 1 - \frac{100}{10+100} = 0.091 = 9.1\%$

$$\varepsilon_v = \lim_{p \rightarrow 0} \left[\frac{1 - H(p)}{p} \right] = \lim_{p \rightarrow 0} \frac{0.091}{p} = +\infty$$

2. La FTBF a pour expression $H(p) = \frac{G(p)}{1+G(p)} = \frac{10}{p(p+1)^2+10}$

$$\varepsilon_p = \lim_{p \rightarrow 0} [1 - H(p)] = 1 - \frac{10}{10} = 0$$

L'erreur de vitesse a pour expression :

$$\varepsilon_v = \lim_{p \rightarrow 0} \left[\frac{1 - H(p)}{p} \right] = \lim_{p \rightarrow 0} \left[\frac{1}{p} - \frac{10}{p^2(p+1)^2+10p} \right] = \lim_{p \rightarrow 0} \left[\frac{p^2(p+1)^2+10p-10p}{p^3(p+1)^2+10p^2} \right] = \lim_{p \rightarrow 0} \left[\frac{(p+1)^2}{p(p+1)^2+10} \right] = 0.1$$

Exercice 5 :

La FTBF a pour expression $H(p) = \frac{K}{(p+3)^2+K}$

$$\text{L'erreur de position } \varepsilon_p = \lim_{p \rightarrow 0} [1 - H(p)] = 1 - \frac{K}{9+K} = \frac{9}{9+K}$$

Si on souhaite régler K pour une erreur de position de 5%, on doit avoir : $\varepsilon_p = \frac{9}{9+K} = 0.05 \Rightarrow K = \frac{9}{0.05} - 9 = 171$