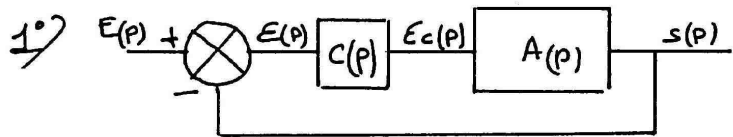


Exercice 24

Etude de l'influence d'un correcteur P.I.
(Proportionnel Intégral)

Corrigé



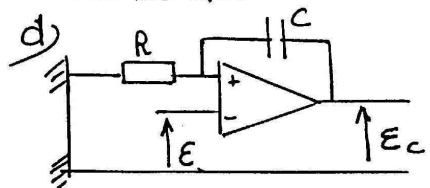
$$C(p) = 1 + \frac{1}{0,2p} = \frac{1 + 0,2p}{0,2p}$$

$$A(p) = \frac{k}{(1 + 0,5p)(1 + p)}$$

2°) a) Correcteur proportionnel intégral (P.I.)

b) $\int P$ permet d'obtenir une précision parfaite
 $E_s = 0$, car intégrateur dans la chaîne directe

c) C'est la constante de temps τ_c du correcteur
Elle définit la valeur de $\omega = \frac{1}{\tau_c}$ à laquelle le correcteur agit sur le gain de la B.O.



$$\frac{E_c(t)}{R} = [E_c(t) - E(t)] j\omega C$$

$$\text{soit } \frac{E_c(t)}{E(t)} - 1 = \frac{1}{RCj\omega} \Rightarrow \frac{E_c(t)}{E(t)} = 1 + \frac{1}{RCj\omega}$$

3°) Critère de ROUTH

$$B.O.: \frac{k(1 + 0,2p)}{0,2p(1 + 0,5p)(1 + p)} \Rightarrow B.F.: \frac{k(1 + 0,2p)}{k(1 + 0,2p) + 0,2p(1 + 0,5p)(1 + p)}$$

1

$$B.F. = \frac{k + 0,2kp}{k + 0,2kp + 0,2p + 0,2p^2 + 0,1p^2 + 0,1p^3}$$

$$= \frac{k}{k + (0,2k + 0,2)p + 0,3p^2 + 0,1p^3}$$

3°) Routh: - coef tous de même signe $\Rightarrow k > 0$
- stable si C_1 et $C_2 > 0$

p^3	0,1	0,2(k+1)
p^2	0,3	k
p	C_1	
p^0	C_2	

$$C_1 = 0,1k - 0,06(k+1) = -0,3$$

$C_1 > 0$ si:

$$0,04k - 0,06 < 0$$

$$k < \frac{3}{2}$$

$$C_2 = \frac{-C_1 k}{-C_1} = k$$

$$C_2 > 0 \Rightarrow k > 0$$

soit $0 < k < \frac{3}{2}$

Autres méthodes: - Etude de la B.O., recherche des marges de gain et de phase
- Etude de la B.F.: signe des parties réelles des pôles de la B.F. (toutes < 0)

4°) $k = 0,2$. Tracé dans Black:

$$|H_{B.O.}(j\omega)| = \frac{0,2(1 + 0,2j\omega)}{0,2j\omega(1 + 0,5j\omega)(1 + j\omega)}$$

$$(G_{B.O.})_{dB} = 20 \log \left(\frac{0,2 \sqrt{1 + (0,2\omega)^2}}{0,2\omega \sqrt{1 + 0,25\omega^2} \sqrt{1 + \omega^2}} \right)$$

$$\varphi^0 = \arctan 0,2\omega - 90^\circ - \arctan 0,5\omega - \arctan \omega$$

2

ω	0	0,03	0,1	0,2	0,4	0,7	1	2	4	10	100	∞
GdB	∞	30,4	20	13,7	7	0,9	-3,9	-15,7	-30	-49,4	-91	$-\infty$
φ°	-90	-92	-97	-105	-118	-136	-150	-177	-191	-190	-181	-170

50) Marges

Valeur $\sigma\varphi$ lue : 41°
 MG lue : 17dB

Par le calcul:

$$G_{dB} = 0 \text{ dB} \quad \text{si} \quad \frac{0,2 \sqrt{1+0,04\omega^2}}{0,2\omega \sqrt{(1+0,25\omega^2)(1+\omega^2)}} = 1$$

$$\text{soit } \omega = 0,75 \text{ rad.s}^{-1}$$

$$\varphi = +\arctan 0,2 \cdot 0,75 - 90^\circ - \arctan 0,5 \cdot 0,75 - \arctan 0,75$$

$$\text{soit } \varphi = -139^\circ$$

$$\Rightarrow \sigma\varphi = 180^\circ - 139^\circ = 41^\circ$$

$$\varphi = -180^\circ \text{ si } 180^\circ = -\arctan 0,2\omega - 90^\circ - \arctan 0,5\omega - \arctan \omega$$

$$\text{soit } \omega = 2,23 \text{ rad.s}^{-1}$$

$$G_{dB} = 20 \log \frac{0,2 \sqrt{1+0,2(2,23)^2}}{0,2 \sqrt{(1+0,25(2,23)^2)(1+(2,23)^2)}} = -17,8 \text{ dB}$$

Suffisamment stable?

Il faudrait voir le cahier des charges.
 Habituellement on envisage la stabilité statique
 faite pour des marges de φ de 45°
 de gain de 10dB.
 on peut donc dire que'on est dans une plage
 de réglage cohérente pour une bonne stabilité.

6. Erreurs, Ecart,

$E_s = 0$ car $\frac{1}{P}$ dans la chaîne directe
 "système de classe 1"

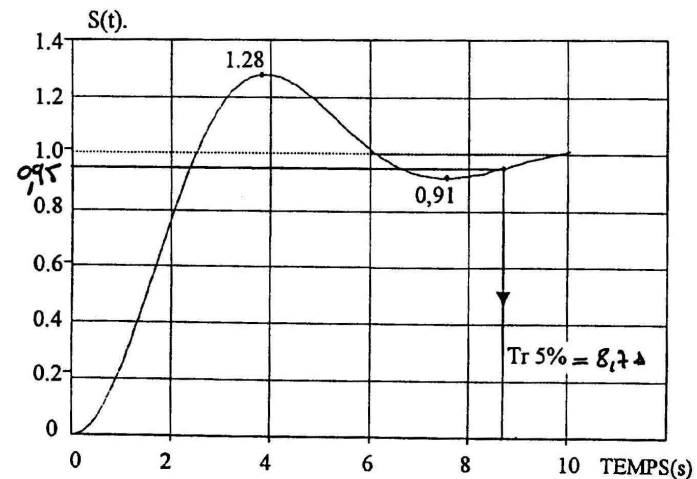
$$E_v = \lim_{p \rightarrow 0} p \frac{1/p^2}{1 + FTB_0(p)}$$

$$= \lim_{p \rightarrow 0} \frac{1}{p} \frac{1}{1 + 0,2(1+0,2p)}$$

$$= \lim_{p \rightarrow 0} \frac{1}{p + 0,2(1+0,2p)} = 1$$

$E_s = 0$	$E_v = 1$
-----------	-----------

Remq : la réponse indicelle a l'allure suivante:



- Par un tracé dans Bode de la courbe sans C(p)
- Déterminer K pour obtenir $\sigma\varphi = 50^\circ$ (45° au final)
 - Régler le correcteur PI pour obtenir la précision statique.
 - Comparer les performances.

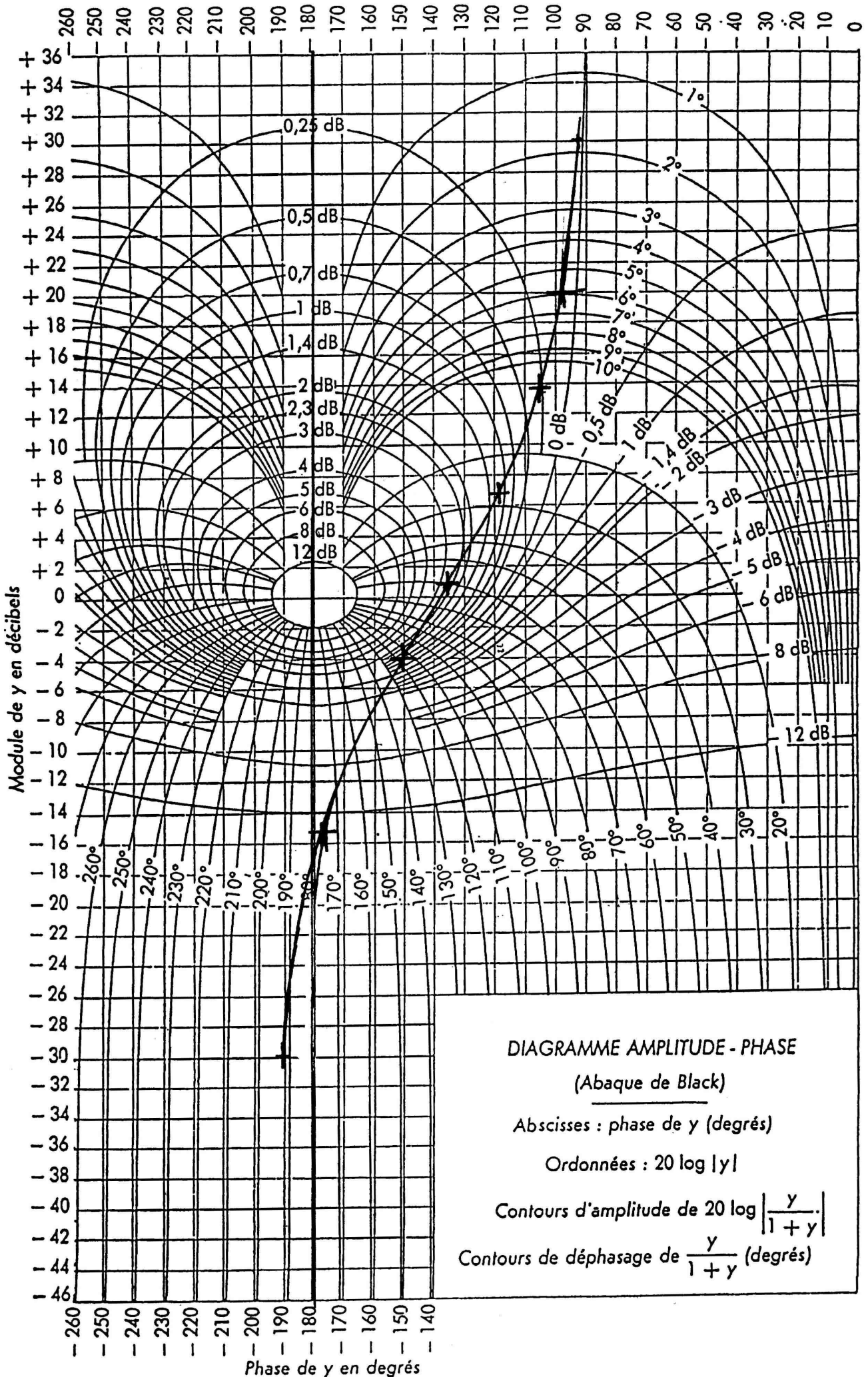


DIAGRAMME AMPLITUDE - PHASE
(Abaque de Black)

Abscisses : phase de y (degrés)

Ordonnées : $20 \log |y|$

Contours d'amplitude de $20 \log \left| \frac{y}{1+y} \right|$

Contours de déphasage de $\frac{y}{1+y}$ (degrés)