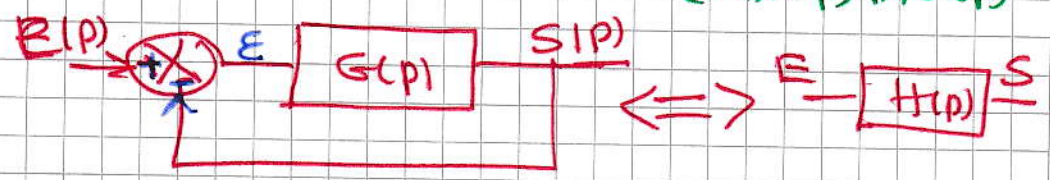


collection TD1.: SA

Exercice 1:

FTBO

$$G(p) = \frac{100}{(1+10p)(10-p)}$$



$$H(p) = \frac{G(p)}{1+G(p)} = \frac{100 / [(1+10p)(10-p)]}{1 + \frac{100}{(1+10p)(10-p)}}$$

$$H(p) = \frac{100}{(1+10p)(10-p) + 100}$$

$$H(p) = \frac{100}{10p^2 + 101p + 110} = \frac{100}{p^2 + 10.1p + 11}$$

calcul de l'erreur E(p) en fonction de G(p)

$$E(p) = E(p) - \frac{S(p)}{E(p) \times G(p)} = E(p) - E(p)G(p)$$

$$E(p)(1+G(p)) = E(p) \Rightarrow E(p) = \frac{E(p)}{1+G(p)}$$

l'erreur E(p) en fonction de la FTBO

calcul de l'erreur E(p) en fonction de H(p):

$$E(p) = E(p) - \frac{S(p)}{E(p) \times H(p)} = E(p) - E(p) \cdot H(p)$$

$$\Rightarrow E(p) = E(p)(1-H(p))$$

l'erreur de E(p) en fonction de la FTBF.

Pour l'erreur de position ou statique on a $E(p) \sim \frac{1}{p}$
 de vitesse ou dynamique $E(p) \sim \frac{1}{p^2}$

erreur de position

$$E_s = \lim_{p \rightarrow 0} p E(p) = \lim_{p \rightarrow 0} p \times \frac{E(p)}{1+G(p)} = \lim_{p \rightarrow 0} p \times \frac{1/p}{1+G(p)}$$

$$E_s = \lim_{p \rightarrow 0} \frac{1}{1+G(p)} = \frac{1}{1+G(0)} = \frac{1}{1+\frac{100}{10}} = \frac{1}{11}$$

$E_s = 9.09\%$

evenement de vitesse

$$E_v = \lim_{p \rightarrow \infty} p E(p) \quad \text{avec} \quad E(p) = \frac{1}{p^2}$$

$$E_v = \lim_{p \rightarrow \infty} p \times \frac{E(p)}{1+G(p)} = \lim_{p \rightarrow \infty} p \times \frac{1/p^2}{1+G(p)}$$

$$E_v = \lim_{p \rightarrow \infty} \frac{1}{p} \times \frac{1}{1+G(p)} = +\infty \quad \boxed{E_v = +\infty}$$

Remarque: on aurait pu utiliser la relation (2)

Exercice 2

FTBO: $G(p) = \frac{10}{p(1+p)(1+10p)}$

evenement de position (ou statique)

$$E_s = \lim_{p \rightarrow 0} p E(p) = \lim_{p \rightarrow 0} p \frac{E(p)}{1+G(p)}$$

avec $E(p) = \frac{1}{p}$

$$E_s = \lim_{p \rightarrow 0} p \frac{1/p}{1+G(p)} = \lim_{p \rightarrow 0} \frac{1}{1+G(p)}$$

$$E_s = \lim_{p \rightarrow 0} \frac{1}{1 + \frac{10}{p(p+1)(1+10p)}} = 0$$

$\boxed{E_s = 0}$

c'est un résultat attendu puisqu'il y a présence d'un intégrateur $\frac{1}{p}$ dans la FTBO.

evenement de vitesse (ou dynamique)

$$E_v = \lim_{p \rightarrow \infty} p E(p) \quad \text{avec} \quad E(p) = \frac{1}{p^2}$$

$$E_v = \lim_{p \rightarrow \infty} p \frac{E(p)}{1+G(p)} = \lim_{p \rightarrow \infty} p \times \frac{1/p^2}{1+G(p)}$$

$$E_v = \lim_{p \rightarrow \infty} \frac{1}{p(1 + \frac{10}{p(p+1)(1+10p)})}$$

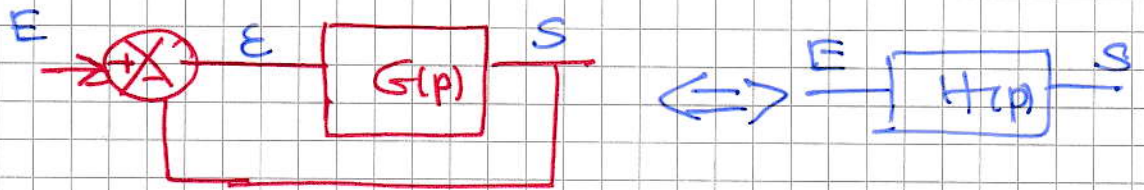
$$E_v = \lim_{p \rightarrow \infty} \frac{1}{p + \frac{10}{(p+1)(1+10p)}} = \frac{1}{0 + \frac{10}{\infty}}$$

$\boxed{E_v = \frac{1}{10} = 10\%}$

Exercice 3

FTBO: $G(p) = \frac{K}{(p+3)^2}$

$K > 0$.



$K? \Rightarrow \epsilon_s = 5\%$

$\epsilon_s = \lim_{p \rightarrow 0} p E(p) = \lim_{p \rightarrow 0} p \frac{E(p)}{1+G(p)}$

avec $E(p) = 1/p$

$\Rightarrow \epsilon_s = \lim_{p \rightarrow 0} p \frac{1/p}{1 + \frac{K}{(p+3)^2}} = \lim_{p \rightarrow 0} \frac{1}{1 + \frac{K}{(p+3)^2}}$

$\epsilon_s = \frac{1}{1 + \frac{K}{9}} = \frac{9}{K+9} = \frac{5}{100}$

$\Rightarrow 5K + 45 = 900 \Rightarrow K = \frac{900 - 45}{5}$

$K = \frac{855}{5} = 171$

$K = 171$

Exercice 4

FTBO: $G(p) = \frac{2,1}{p(1+0,01p)}$



a) $H(p) = \frac{G(p)}{1+G(p)} = \frac{2,1}{2,1 + p(1+0,01p)}$

$H(p) = \frac{2,1}{0,01p^2 + p + 2,1} = \frac{2,1/0,01}{p^2 + \frac{p}{0,01} + \frac{2,1}{0,01}}$

$H(p) = \frac{19}{p^2 + 9p + 19} = \frac{K_0}{p^2 + 2\zeta\omega_0 p + \omega_0^2}$

$\omega_0^2 = 19 \Rightarrow \omega_0 = \sqrt{19} \text{ rad/s}$

$\omega_0 = 4,36 \text{ rad/s}$

b) Coefficient d'amortissement
 $2m\omega_0 = \delta \Rightarrow m = \frac{\delta}{2\omega_0}$

$$m = \frac{9}{2 \times 4,36} = 1,032$$

c) $m > 1 \Rightarrow$ pas de dépassement.
 Il y a dépassement si $0 < m < 1$

d) $E_s = \lim_{p \rightarrow 0} p E(p) = \lim_{p \rightarrow 0} p \frac{E(p)}{1 + G(p)}$

$$E(p) = 1/p$$

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

$$E_s = 0$$

évident il y a présence d'un intégrateur dans la chaîne directe

e) erreur de vitesse:

$$E_v = \lim_{p \rightarrow 0} p E(p) \quad \text{avec } E(p) = 1/p^2$$

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

$$E_v = \lim_{p \rightarrow 0} \frac{1}{p + \frac{2 \cdot 1}{1+0,1p}} = \frac{1}{2 \cdot 1} = 0,476$$

$$E_v = 47,6\%$$

f) $E_a = \lim_{p \rightarrow 0} p E(p) = \lim_{p \rightarrow 0} \frac{E(p)}{1 + G(p)}$

$$\text{avec } E(p) = 1/p^3$$

$$E_a = \lim_{p \rightarrow 0} p \frac{1/p^3}{1 + G(p)} = \lim_{p \rightarrow 0} \frac{1}{p^2(1 + \frac{2 \cdot 1}{p(1+0,1p)})}$$

$$E_a = \infty$$

Exercice 5

FTBO:

$$G(p) = \frac{K}{(1+p)(1+2p)}$$



$$2^{\circ} / \quad H(p) = \frac{G(p)}{1+G(p)}$$

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

$$H(p) = \frac{K}{2p^2 + 3p + K+1}$$

$$H(p) = \frac{K/(K+1)}{1 + \frac{3p}{K+1} + \frac{p^2}{\frac{(K+1)}{2}}} = \frac{K_0}{1 + \frac{2m}{\omega_0}p + \frac{p^2}{\omega_0^2}}$$

un dépassement de 20% \Rightarrow un coefficient d'amortissement $m = 0.145$

$$\frac{2m}{\omega_0} = \frac{3}{K+1} \Rightarrow m = \frac{3\omega_0}{2(K+1)}$$

$$\omega_0^2 = \frac{K+1}{2} \Rightarrow \omega_0 = \sqrt{\frac{K+1}{2}}$$

$$\Rightarrow m = \frac{3}{2} \cdot \frac{\sqrt{\frac{K+1}{2}}}{K+1} = \frac{3}{2} \cdot \frac{1}{\sqrt{2} \sqrt{K+1}}$$

$$\Rightarrow \sqrt{K+1} = \frac{3}{2\sqrt{2} \times m}$$

$$K = \left(\frac{3}{2\sqrt{2} \times m} \right)^2 - 1$$

AN: $K = \frac{9}{4 \times 2 \times 0.145^2} - 1 = 4.56$

$$K = 4.56$$

b) effet de position

$$E_s = \lim_{p \rightarrow 0} p \times E(p) = \lim_{p \rightarrow 0} p \frac{E(p)}{1 + G(p)}$$

$$E_s = \lim_{p \rightarrow 0} \frac{1/p}{p(1 + G(p))} = \lim_{p \rightarrow 0} \frac{1}{1 + G(p)}$$

$$E_s = \frac{1}{1 + G(0)} = \frac{1}{1 + \frac{K}{1+4}} = \frac{1}{1+4}$$

$$E_s = \frac{1}{5,55} = 0,179 \quad \boxed{E_s = 17,9\%}$$

temps de réponse:

d'après l'abaque : on a pour $\omega_0 t_r = 5,2$

$$\Rightarrow t_r = \frac{5,2}{\omega_0} \quad \omega_0 = \sqrt{\frac{K \omega_1}{2}}$$

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{4,56 \times 1}{2}} = 1,29 \text{ rad/s}$$

$$t_r = \frac{5,2}{1,29} = 4,5$$

$$\boxed{t_{r5\%} = 4,5 \text{ s}}$$