

Véhicule d'exploration de Mars IARES : Corrigé

Modélisation du moteur :

1. (1) $U(p) = E(p) + R.I(p) + L.p.I(p)$ (2) $E(p) = K_e \Omega_m(p)$
- (3) $K_c I(p) = C_m(p)$ (4) $J_{me} \cdot p \cdot \Omega_m(p) = C_m(p)$

$$2. H(p) = \frac{\Omega_m(p)}{U(p)} = \frac{K_c}{K_c.K_e + R.J_{me}.p + L.J_{me}.p^2} = \frac{\frac{1}{K_e}}{1 + \frac{R.J_{me}}{K_c.K_e}p + \frac{L.J_{me}}{K_c.K_e}p^2}$$

Fonction de transfert du deuxième ordre

$$\text{Gain statique } Km = \frac{1}{K_e}, \text{ pulsation propre } \omega_0 = \sqrt{\frac{K_c.K_e}{L.J_{me}}} \text{ et amortissement } \zeta = \frac{1}{2} \frac{R.J_{me}}{\sqrt{L.J_{me}K_c.K_e}}.$$

$$3. K_m = \frac{1}{0,026} = 38,5 \text{ rad.s}^{-1}/V, \quad \omega_0 = \sqrt{\frac{0,0255 * 0,026}{0,5 \cdot 10^{-3} * 3,32 \cdot 10^{-6}}} = 632 \text{ rad/s}$$

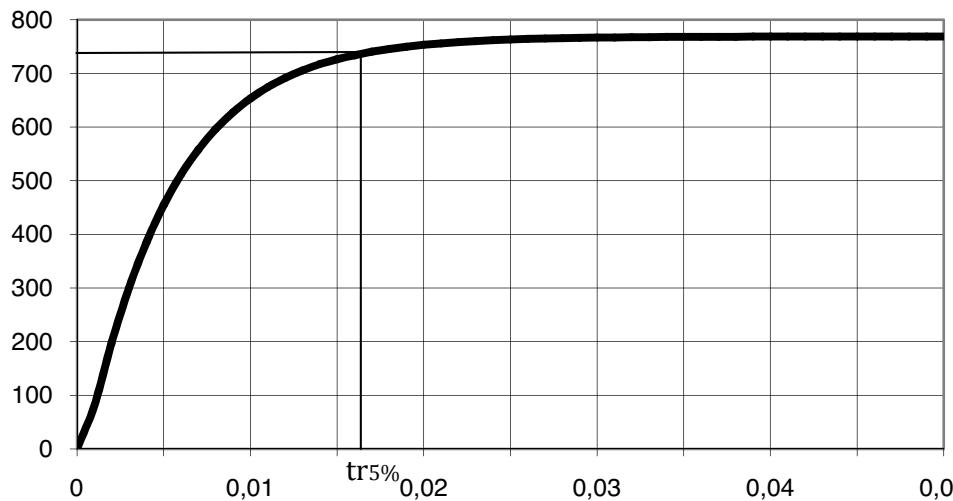
$$\zeta = \frac{1}{2} \frac{1,1 * 3,32 \cdot 10^{-6}}{\sqrt{0,5 \cdot 10^{-3} * 3,32 \cdot 10^{-6} * 0,0255 * 0,026}} = 1,74$$

4. $\zeta > 1$ donc on est en régime apériodique.

La tangente à l'origine est nulle.

La valeur finale est de $38,5 * 20 = 770 \text{ rad/s}$.

Pour $\zeta = 1,74$, tr5%. $\omega_0 = 10$ donc $\text{tr5\%} = \frac{10}{632} = 0,016s$ pour $0,95 * 770 = 731,5 \text{ rad/s}$



$$5. H(p) = \frac{38,5}{1 + \frac{2 * 1,74}{632}p + \frac{1}{632^2}p^2} = \frac{38,5}{1 + 55 \cdot 10^{-4}p + 2,5 \cdot 10^{-6}p^2} = \frac{38,5}{(1 + 5 \cdot 10^{-3}p)(1 + 5 \cdot 10^{-4}p)} = \frac{38,5}{(1 + \frac{p}{200})(1 + \frac{p}{2000})}$$

6. Le terme e^{-2000t} est négligeable devant le terme e^{-200t} . On peut donc négliger le pole $p=-2000$.

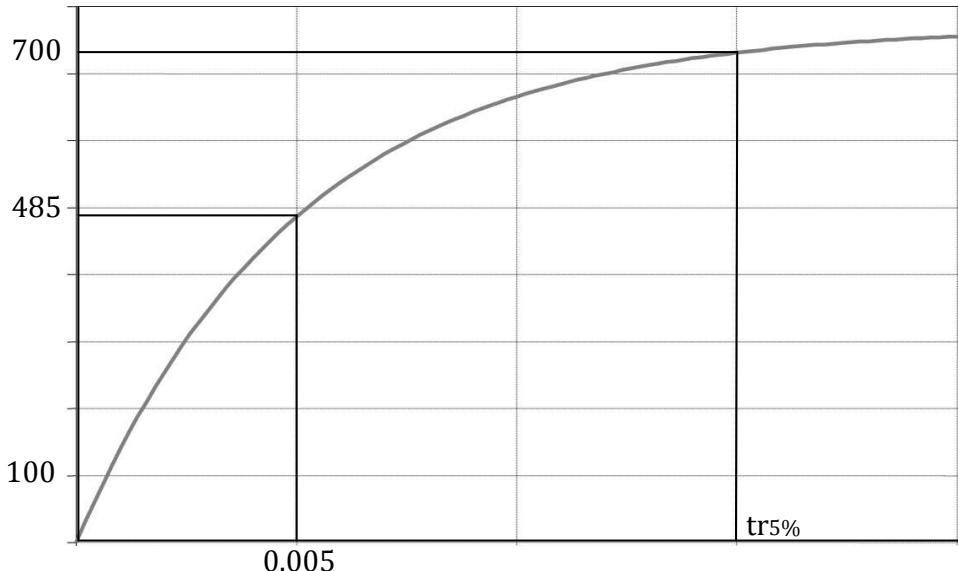
La fonction de transfert peut donc être assimilée à une fonction du premier ordre.

$$H(p) = \frac{K_m}{(1+T_1p)} = \frac{38,5}{(1+0,005p)} \text{ donc } \Omega_m = H(p) * E(p) = \frac{38,5}{(1+\frac{p}{200})} * \frac{20}{p} = 770 \left(\frac{A}{p} + \frac{B}{1+\frac{p}{200}} \right)$$

$$\Omega_m = 770 \left(\frac{1}{p} - \frac{1/200}{1 + \frac{p}{200}} \right) = 770 \left(\frac{1}{p} - \frac{1}{p+200} \right) \text{ donc } \omega_m(t) = 770(1 - e^{-200t})$$

La constante de temps est $T=0.005s$ est atteinte pour $\omega_m(T) = 0.63*770=485 \text{ rad/s}$.

Le temps de réponse à 5% $tr5\% = 3T = 3*0.005 = 0.015s$.



Régulation de vitesse :

$$7. \quad F_1(p) = \frac{F.T.C.D}{1+F.T.B.O} = \frac{A.K.H(p)}{1+A.Kg.K.H(p)} = \frac{A.K.38,5}{A.K.38,5.Kg + (1+T_1.p).(1+T_2.p)}$$

$$F_1(p) = \frac{\frac{A.K.38,5}{1+A.K.38,5.Kg}}{\frac{T_1+T_2}{T_1.T_2} p + \frac{1}{1+A.K.38,5.Kg} p^2}$$

$$K_s = \frac{A.K.38,5}{1+A.K.38,5.Kg} = \frac{192,5.K}{1+19,25K}$$

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{1+A.K.38,5.Kg}{T_1.T_2}} = \sqrt{\frac{1+19,25.K}{2.5.10^{-6}}}$$

$$\xi = \frac{T_1+T_2}{2\sqrt{T_1.T_2.(A.K.38,5.Kg)}} = \frac{2.75}{\sqrt{2.5.(1+19,25.K)}}$$

$$8. \quad \xi = \frac{2.75}{\sqrt{2.5.(1+19,25.K)}} = 0.7 \rightarrow K = K_0 = 0,268$$

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{1+0,268*19,25}{2.5.10^{-6}}} = 1571.4 \text{ rad/s}^1$$

$$K_s = \frac{192,5 * 0,268}{1+19,25 * 0,268K} = 8,4 \text{ rad/s/V}$$

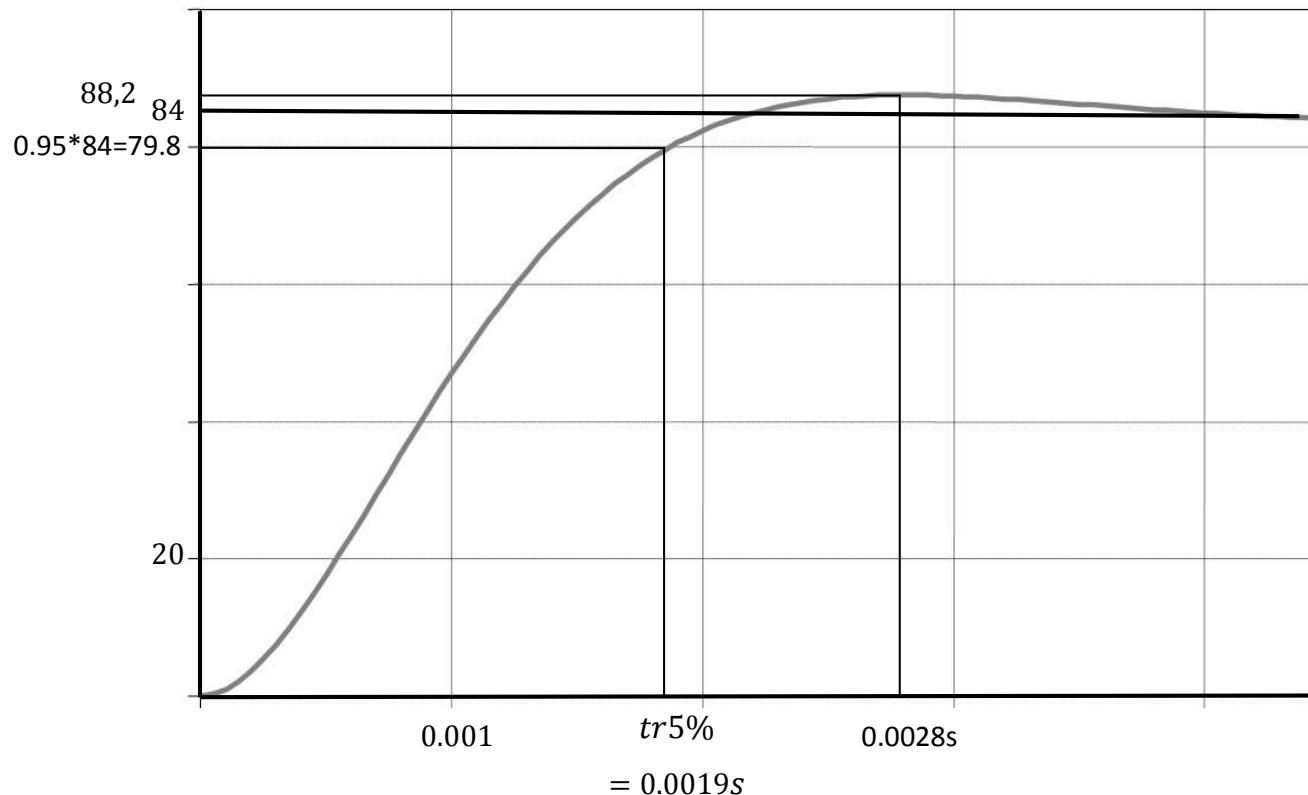
$$F_1(p) = \frac{8,4}{1 + \frac{2 * 0,7}{1572} p + \frac{1}{1572^2} p^2} = \frac{8,4}{1 + 8.9.10^{-4}p + 4.10^{-7}p^2}$$

9. La valeur finale est $\omega_m(\infty)=10*8,4 = 84 \text{ rad/s}$, le premier dépassement est $D1\% = 5\%$ car $\zeta=0.7$.

La pseudo période vaut $T = \frac{2\pi}{\omega_0\sqrt{1-\zeta^2}} = \frac{2\pi}{1571\sqrt{1-0.7^2}} = 0,0056s$.

L'instant du premier maximum est $\frac{T}{2} = 0.0028s$ et le premier maximum vaut $1.05*84=88.2 \text{ rad/s}$

Le temps de réponse à 5% est $tr5\% = \frac{3}{\omega_0} = \frac{3}{1571} = 0.0019s$



$$10. G_1(p) = C(p) \cdot A \cdot H(p) \cdot K_g = K \cdot A \cdot K_g \cdot H(p) = \frac{38,5 \cdot 5 \cdot 0,1 \cdot K}{(1+0,5 \cdot 10^{-3}p)(1+5 \cdot 10^{-3}p)} = \frac{19,25K}{(1+0,5 \cdot 10^{-3}p)(1+5 \cdot 10^{-3}p)}$$

$$11. \varepsilon(p) = \Omega c(p) - \Omega im(p) \Rightarrow \varepsilon(p) = \Omega c(p) - K_g \cdot H(p) \cdot A \cdot C(p). \varepsilon(p) \Rightarrow \varepsilon(p) = \Omega c(p) - G_1(p) \cdot \varepsilon(p)$$

$$\varepsilon(p)(1+G_1(p)) = \Omega c(p) \Rightarrow \varepsilon(p) = \frac{\Omega c(p)}{1+G_1(p)}$$

$$\Omega c(p) = \frac{10}{p}; \varepsilon_s = \lim_{t \rightarrow \infty} \varepsilon(t) = \lim_{p \rightarrow 0} p \cdot \varepsilon(p) = \lim_{p \rightarrow 0} p \cdot \frac{\Omega c(p)}{1+G_1(p)} = \lim_{p \rightarrow 0} p \cdot \Omega c(p) \frac{1}{1+G_1(p)}$$

$$\varepsilon_s = \lim_{p \rightarrow 0} p \cdot \frac{10}{p \frac{1}{1+\frac{19,25K}{(1+0,5 \cdot 10^{-3}p)(1+5 \cdot 10^{-3}p)}}} = \lim_{p \rightarrow 0} 10 \frac{(1+0,5 \cdot 10^{-3}p)(1+5 \cdot 10^{-3}p)}{19,25K + (1+0,5 \cdot 10^{-3}p)(1+5 \cdot 10^{-3}p)}$$

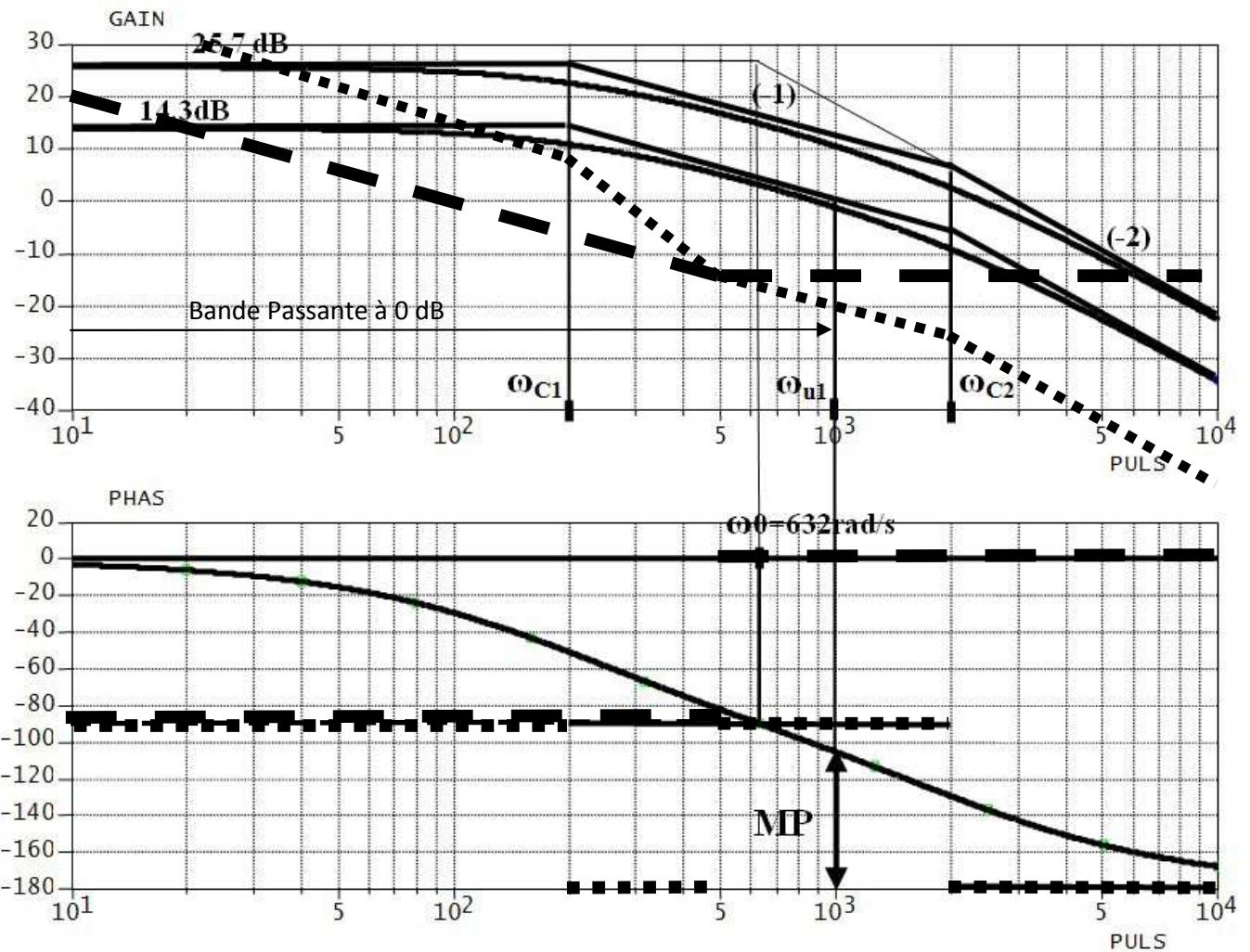
$$\varepsilon_s = \frac{10}{1+19,25K}; \text{ pour } K=0,27, \varepsilon_s = \frac{10}{1+19,25 \cdot 0,27} = 1,61 \neq 0$$

Erreur statique constante car FTBO de classe 1 et CDCF non respecté.

Il faut une FTBO de classe 1 pour annuler l'erreur statique, donc un intégrateur dans la boucle ouverte. Un correcteur intégral permet d'annuler l'erreur statique.

12. Pour $K=1$, on a $K_{DB} = 20 \cdot \log(19,25) = 25,7 \text{ dB}$. Pour $K=0.27$, on a $K_{DB}=20\log(5)=14,3 \text{ dB}$.

Les 2 cassures sont : $\omega_{C1} = \frac{1}{T_1} = 2000 \text{ rad.s}^{-1}$ et $\omega_{C2} = \frac{1}{T_2} = 200 \text{ rad.s}^{-1}$



13.

$K_0=0.27$	Pulsation à 0 dB	Bande passante
Asymptotique	$\omega_{c0}=1000 \text{ rad/s}$	$\omega = [0, 1000] \text{ rad/s}$ ou $f = \left[0, \frac{1000}{2\pi} = 159\right] \text{ Hz}$.
Reel	$\omega_{c0}=900 \text{ rad/s}$	$\omega = [0, 900] \text{ rad/s}$ ou $f = \left[0, \frac{900}{2\pi} = 143\right] \text{ Hz}$.

$K=1$	Pulsation à 0 dB	Bande passante
Asymptotique	$\omega_{c0}=2900 \text{ rad/s}$	$\omega = [0, 2900] \text{ rad/s}$ ou $f = \left[0, \frac{2900}{2\pi} = 461.5\right] \text{ Hz}$.
Reel	$\omega_{c0}=2200 \text{ rad/s}$	$\omega = [0, 2200] \text{ rad/s}$ ou $f = \left[0, \frac{2200}{2\pi} = 350.1\right] \text{ Hz}$

14. On mesure sur le bode en phase : $\varphi(\omega_{u1})=-105^\circ$, donc $M_\varphi = 180^\circ - 105^\circ = 75^\circ > 45^\circ$.

La marge de gain est infinie. Le cahier des charges est respecté.

15. En basse fréquence, quand ω tend vers 0, le gain est constant et la phase est nulle.

En haute fréquence, quand ω tend vers $+\infty$, le gain tend vers $-\infty$ avec une pente de -40 dB/decade et la phase tend vers -180° .

La fonction de transfert $F_1(p)$ est donc du deuxième ordre et de la forme $\frac{K_s}{1+\frac{2\xi}{\omega_0} + \frac{p^2}{\omega_0^2}}$ avec un facteur d'amortissement plus petit que 0.7 puisque l'on identifie une résonnance.

$$16. K_{sdb}=19,52 \text{ donc } K_s = 10^{\frac{19,52}{20}} = 9,46 \text{ et } \varphi(\omega_0)=-90^\circ \text{ pour } \omega_0=2707 \text{ rad/s}$$

$$\text{Le maximum de résonnance est de } M_{dB}=22,09=20 \log \frac{K}{2\xi\sqrt{1-\xi^2}}$$

$$\text{ou une surtension } Q_{dB}=22,09-19,52=2,57=20 \log \frac{1}{2\xi\sqrt{1-\xi^2}}$$

$$\text{Soit } \frac{1}{2\xi\sqrt{1-\xi^2}} = 10^{\frac{2,57}{20}} = 1,344 \Rightarrow 7,23\xi^4 - 7,23\xi^2 + 1 = 0$$

$$\text{On pose } \xi^2 = X : 7,23X^2 - 7,23X + 1 = 0.$$

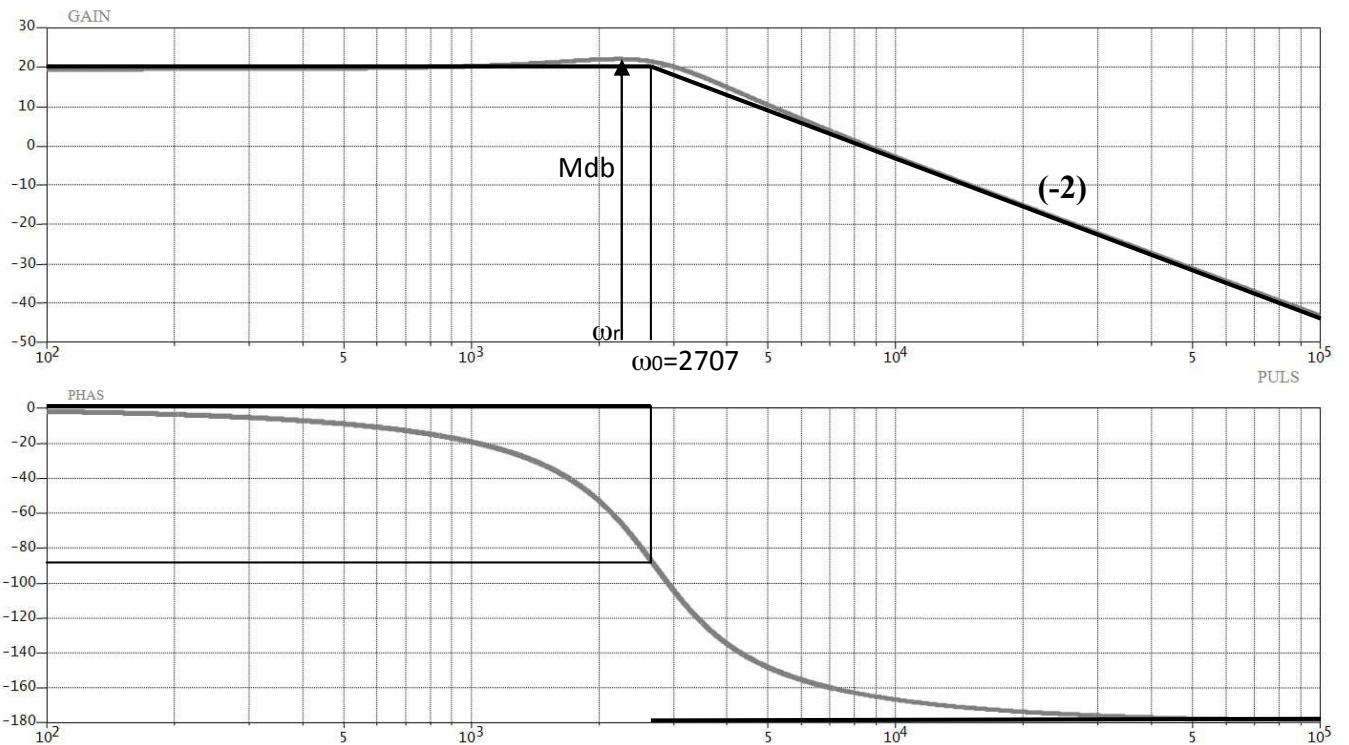
$$\Delta=23,35 \text{ et } X=0,85 \text{ donc } \xi=\pm 1,45 \text{ ou } X=0,166 \text{ donc } \xi=\pm 0,4$$

Seul $\xi=0,4$ convient car est positif et inférieur à 0,707 (résonnance)

$$\omega_r = \omega_0 \sqrt{1 - 2\xi^2} = 2707 * \sqrt{1 - 2 * 0,4^2} \Rightarrow \omega_r = 2232,25 \text{ rad/s}$$

$$K_s = 9,46 = \frac{192,5 \cdot K}{1+19,25 \cdot K} \Rightarrow 9,46 = K * (192,5 - 19,25 * 9,46) \Rightarrow K = \frac{9,46}{192,5 - 19,25 * 9,46} \Rightarrow K = 0,91$$

17. Diagrammes asymptotiques



$$18. \omega_c(t) = \Omega_{c0} \sin(\omega t) \text{ et } \omega_m(t) = G(\omega) * \Omega_{c0} \sin(\omega t + \varphi)$$

$$19. \text{Pour } \omega=100, GdB=19,52, G=10^{\frac{19,52}{20}}=9,46 \text{ et } \varphi(100)=-1,7^\circ=-1,7\pi/180=-0,03 \text{ rad}$$

$$\text{Donc si } \omega_c(t) = \Omega_{c0} \sin(100t) \text{ alors } \omega_m(t) = 9,46 \Omega_{c0} \sin(100t - 0,03)$$

L'amplitude de l'entrée est multiplié par 9,46 et le retard est faible.

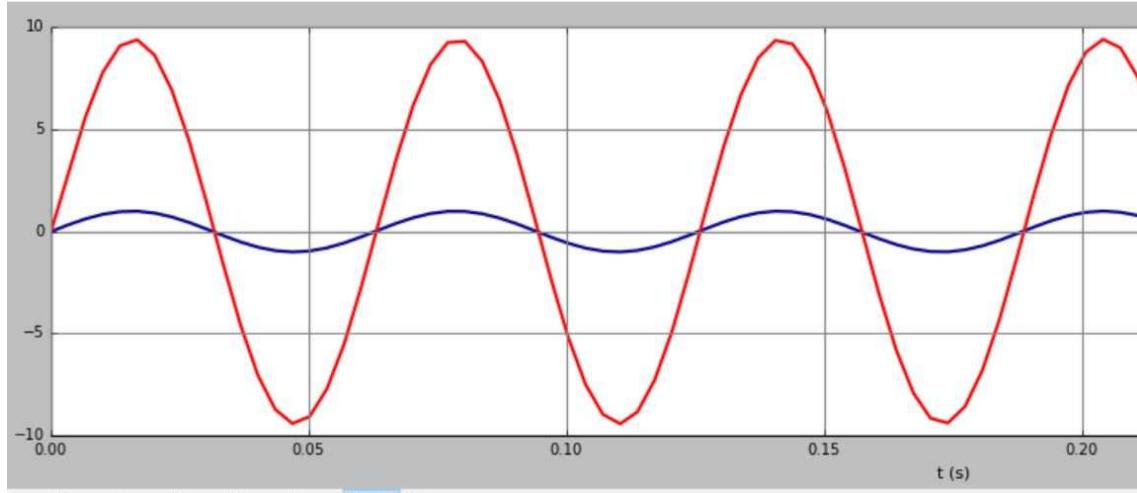
Pour $\omega_r=2232,25$, GdB=22,09, $G=10^{\frac{22,09}{20}}=12,72$ et $\varphi(2232,5)=-64,5^\circ=-64,5\pi/180=-1,125$ rad

Donc si $\omega_c(t) = \Omega_{c0} \sin(100t)$ alors $\omega_m(t)= 12,72\Omega_{c0} \sin(2232,5t-1,125)$

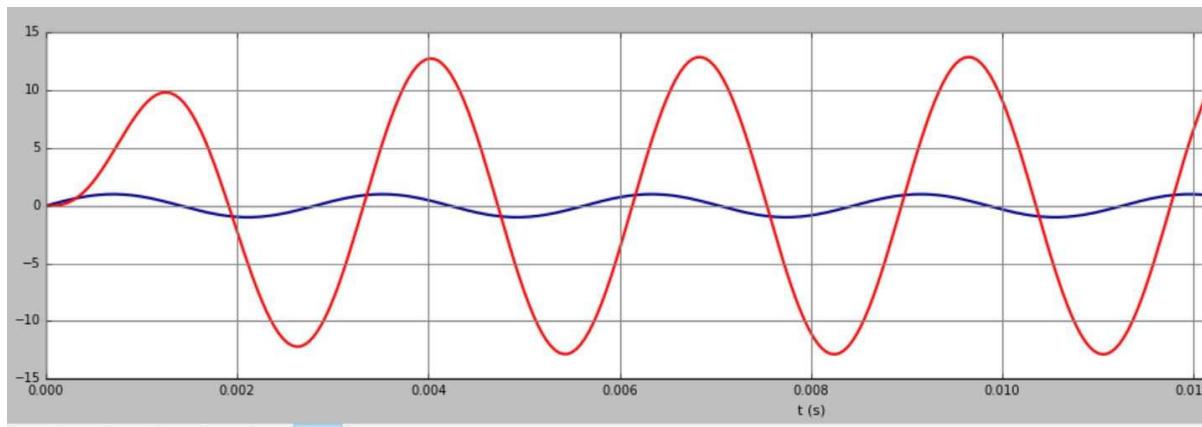
L'amplitude de l'entrée est multiplié par 12,76 et le retard est de 64,5°

donc de $-1,125/2232,25=0,5$ ms

Pour $\omega=100$ et $\Omega_{c0}=100$ rad/s



Pour $\omega_r=2232$ rad/s et $\Omega_{c0}=100$ rad/s



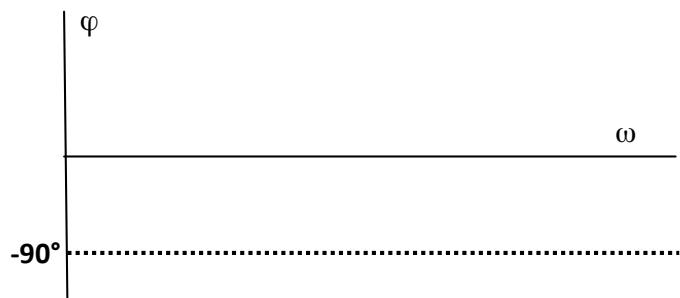
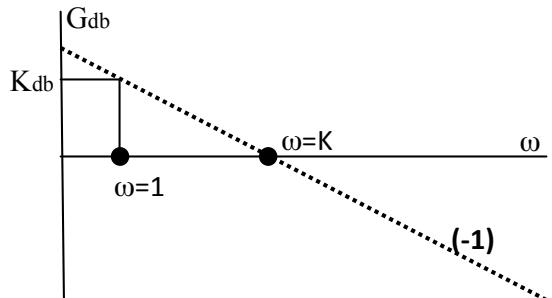
$$20. \Omega_c(p) = \frac{10}{p}; \varepsilon_s = \lim_{t \rightarrow \infty} \varepsilon(t) = \lim_{p \rightarrow 0} p \cdot \varepsilon(p) = \lim_{p \rightarrow 0} p \cdot \frac{\Omega_c(p)}{1+G_1(p)} = \lim_{p \rightarrow 0} p \cdot \Omega_c(p) \frac{1}{1+G_1(p)}$$

$$G_1(p) = C(p) \cdot A \cdot H(p) \cdot K_g = \frac{38,5 \cdot 5 \cdot 0,1 \cdot K(1+Tp)}{p \cdot (1+0,5 \cdot 10^{-3}p) \cdot (1+5 \cdot 10^{-3}p)}$$

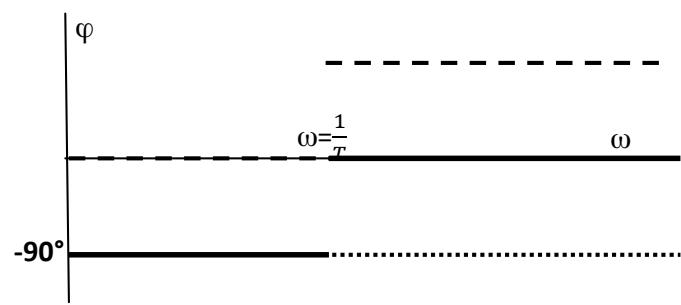
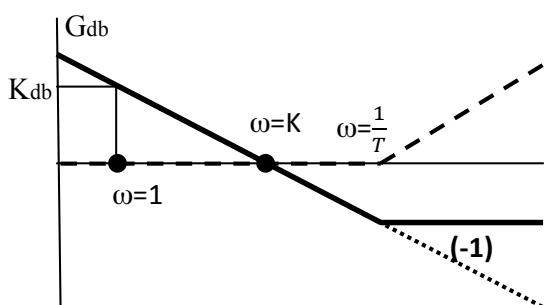
$$\varepsilon_s = \lim_{p \rightarrow 0} p \cdot \frac{10}{p \cdot \frac{1}{1+\frac{19,25K(1+Tp)}{p \cdot (1+0,5 \cdot 10^{-3}p) \cdot (1+5 \cdot 10^{-3}p)}}} = \lim_{p \rightarrow 0} 10 \cdot \frac{p \cdot (1+0,5 \cdot 10^{-3}p) \cdot (1+5 \cdot 10^{-3}p)}{19,25K \cdot (1+Tp) + (1+0,5 \cdot 10^{-3}p) \cdot (1+5 \cdot 10^{-3}p)}$$

$\varepsilon_s=0$ donc CDCF respecté.

$$21. C_1(p) = \frac{K}{p} ; \quad C_1 \text{dB}(\omega) = 20 \log \left[\frac{K}{\omega} \right] = 20 \log K - 20 \log (\omega) ; \quad \varphi = -90^\circ$$



$$22. C(p) = K \frac{1+Tp}{p}; \quad C1dB(\omega) = 20 \log \left[\frac{K\sqrt{1+T^2\omega^2}}{\omega} \right]; \quad \varphi = -90^\circ - \text{Arctan}(\omega)$$



On choisit K=100 et T = 0.002s

$$23. K_{db} = 20 \cdot \log(100) = 40 \text{ dB} ; \omega = \frac{1}{T} = \frac{1}{0.002} = 500$$

Correcteur C(p) : — — — — —