

Véhicule d'exploration de Mars IARES : Corrigé

Modélisation du moteur :

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

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

Fonction de transfert du deuxième ordre

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

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

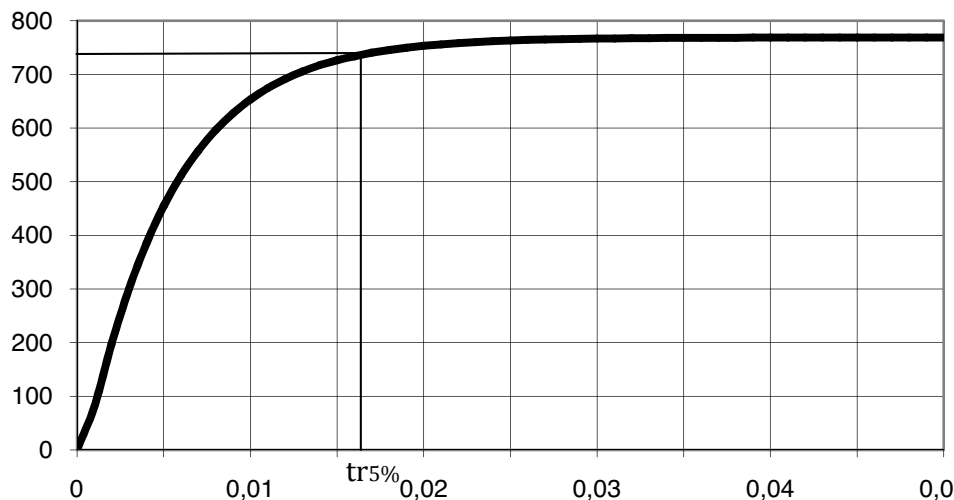
$$\zeta = \frac{1}{2} \frac{1,1 \cdot 3,32 \cdot 10^{-6}}{\sqrt{0,5 \cdot 10^{-3} \cdot 3,32 \cdot 10^{-6} \cdot 0,0255 \cdot 0,026}} = 1,74$$

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

La tangente à l'origine est nulle.

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

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



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

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

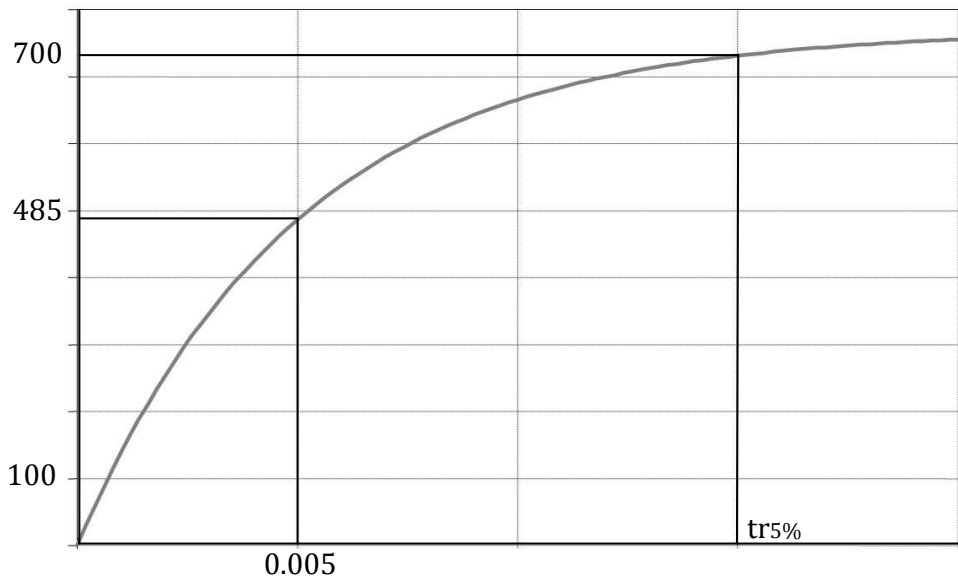
La fonction de transfert peut donc être assimilée à une fonction du premier ordre.

$$H(p) = \frac{K_m}{(1 + T_1 p)} = \frac{38,5}{(1 + 0,005 p)} \text{ donc } \Omega_m = H(p) * E(p) = \frac{38,5}{\left(1 + \frac{p}{200}\right)} * \frac{20}{p} = 770 \left(\frac{A}{p} + \frac{B}{1 + \frac{p}{200}} \right)$$

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

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% $tr_{5\%}=3T=3*0.005=0.015s$.



Régulation de vitesse :

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

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

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

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{1 + A.K.38,5.Kg}{T_1.T_2}} = \sqrt{\frac{1 + 19,25.K}{2,5.10^{-6}}}$$

$$\xi = \frac{T_1 + T_2}{2\sqrt{T_1.T_2.(A.K.38,5.Kg)}} = \frac{2,75}{\sqrt{2,5.(1 + 19,25.K)}}$$

$$8. \xi = \frac{2,75}{\sqrt{2,5.(1 + 19,25.K)}} = 0,7 \rightarrow K = K_0 = 0,268$$

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{1 + 0,268*19,25}{2,5.10^{-6}}} = 1571,4 \text{ rad.s}^{-1}$$

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

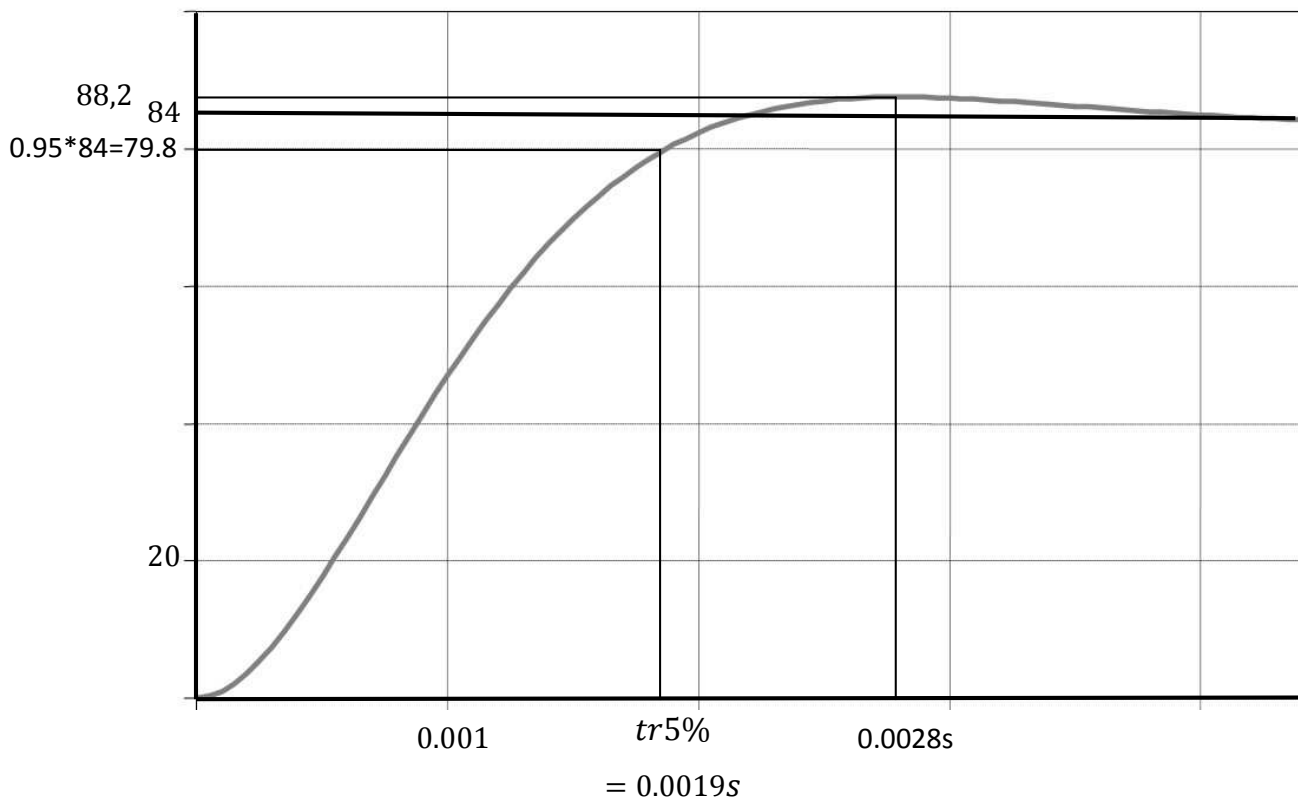
$$F_1(p) = \frac{8,4}{1 + \frac{2*0,7}{1572}p + \frac{1}{1572^2}p^2} = \frac{8,4}{1 + 8,9.10^{-4}p + 4.10^{-7}p^2}$$

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 $tr_{5\%} = \frac{3}{\omega_0} = \frac{3}{1571} = 0.0019s$



$$10. G1(p) = C(p).A.H(p).Kg = K.A.Kg.H(p) = \frac{38,5*5*0.1*K}{(1+0,5.10^{-3}p)(1+5.10^{-3}p)} = \frac{19.25K}{(1+0,5.10^{-3}p)(1+5.10^{-3}p)}$$

$$11. \varepsilon(p) = \Omega c(p) - \Omega im(p) \rightarrow \varepsilon(p) = \Omega c(p) - Kg.H(p).A.C(p). \varepsilon(p) \rightarrow \varepsilon(p) = \Omega c(p) - G1(p). \varepsilon(p)$$

$$\varepsilon(p)(1+G1(p)) = \Omega c(p) \rightarrow \varepsilon(p) = \frac{\Omega c(p)}{1+G1(p)}$$

$$\Omega c(p) = \frac{10}{p} ; \varepsilon s = \lim_{t \rightarrow \infty} \varepsilon(t) = \lim_{p \rightarrow 0} p. \varepsilon(p) = \lim_{p \rightarrow 0} p. \frac{\Omega c(p)}{1+G1(p)} = \lim_{p \rightarrow 0} p. \Omega c(p) \frac{1}{1+G1(p)}$$

$$\varepsilon s = \lim_{p \rightarrow 0} p. \frac{10}{p} \frac{1}{1 + \frac{19.25K}{(1+0,5.10^{-3}p)(1+5.10^{-3}p)}} = \lim_{p \rightarrow 0} 10 \frac{(1+0,5.10^{-3}p)(1+5.10^{-3}p)}{19.25K + (1+0,5.10^{-3}p)(1+5.10^{-3}p)}$$

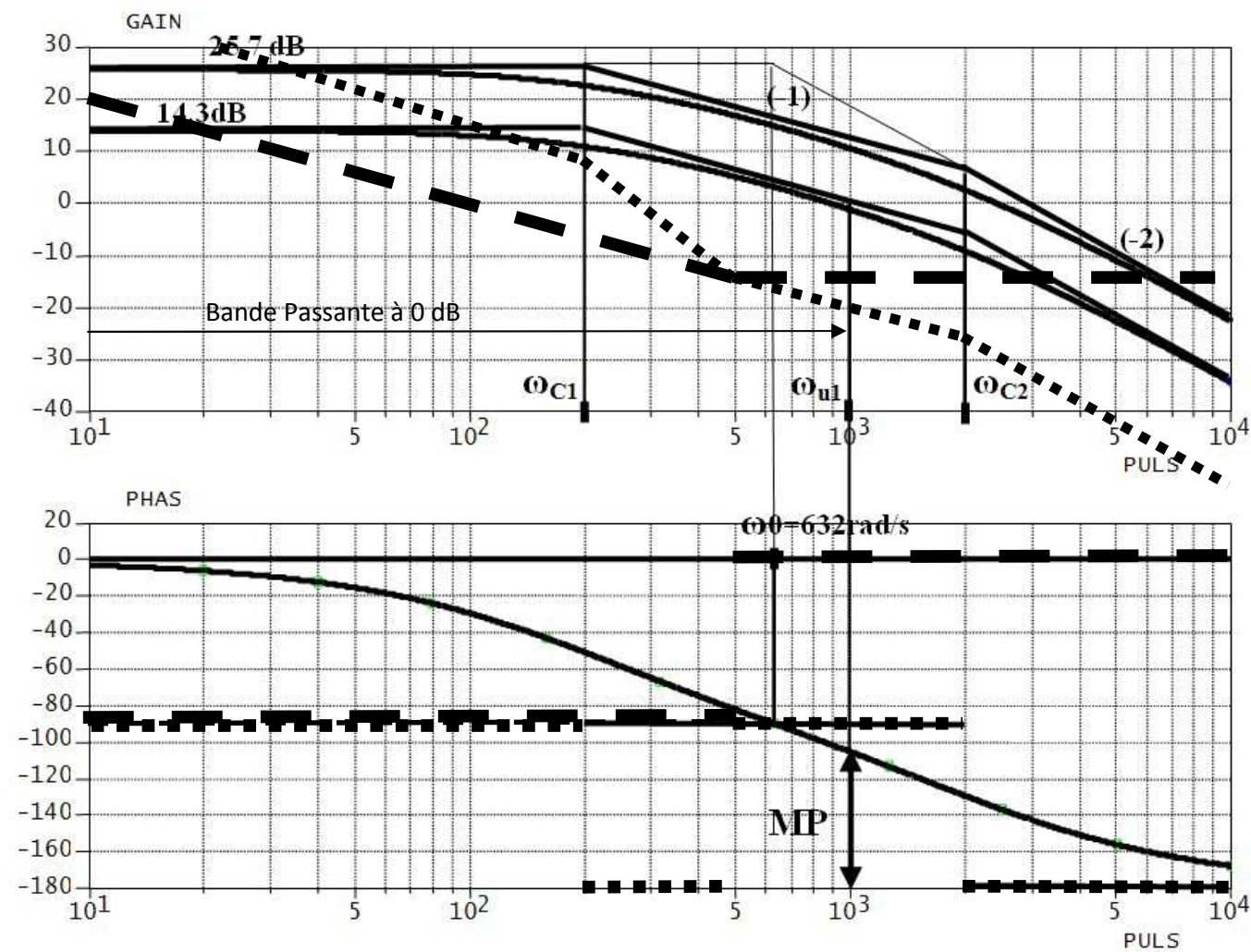
$$\varepsilon s = \frac{10}{1+19.25K} ; \text{ pour } K=0.27, \varepsilon s = \frac{10}{1+19.25*0.27} = 1.61 \neq 0$$

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

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 $M_\varphi = 180^\circ - 105 = 75^\circ > 45^\circ$.

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 $l'\infty$, le gain tend vers $-l'\infty$ avec une pente de -40dB/decade et la phase tend vers -180° .

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

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

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

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

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

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

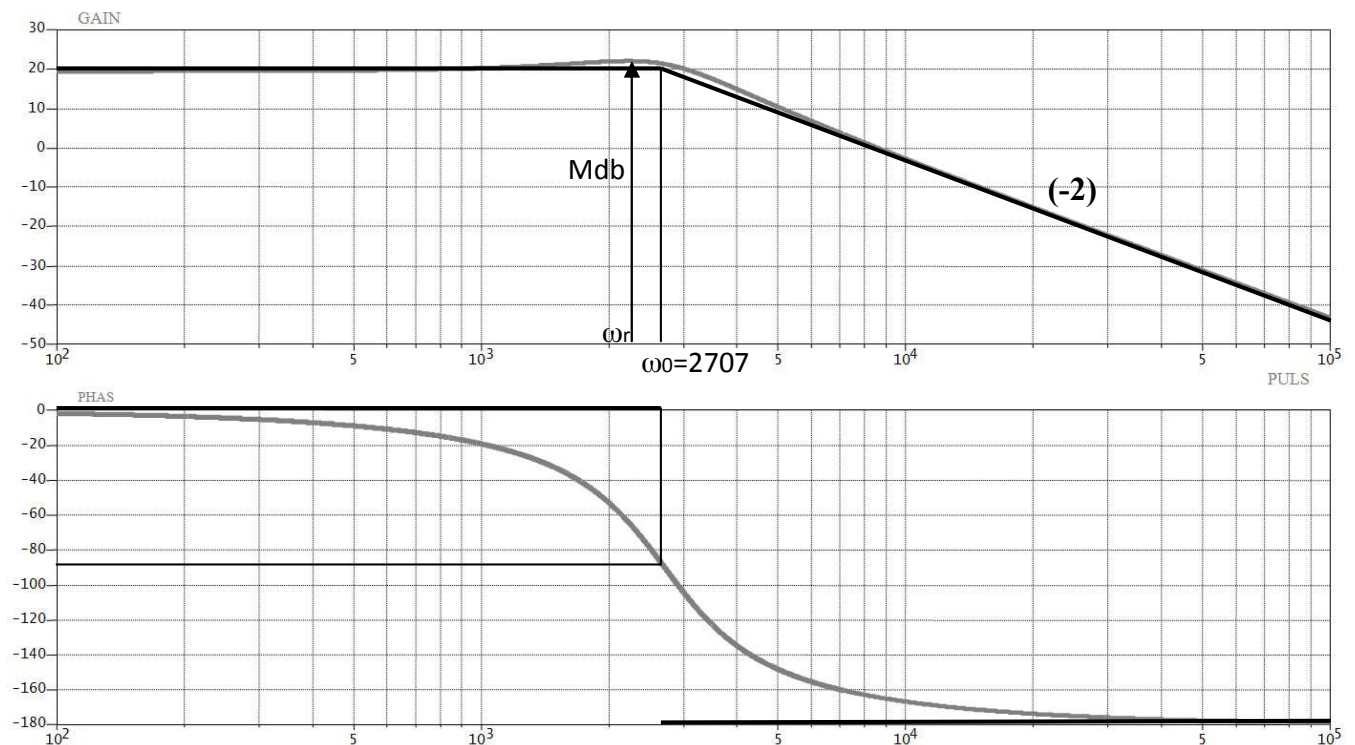
$\Delta = 23,35$ et $X = 0,85$ donc $\xi = \pm 1,45$ ou $X = 0,166$ donc $\xi = \pm 0,4$

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

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

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

17. Diagrammes asymptotiques



18. $\omega c(t) = \Omega c_0 * \sin(\omega t)$ et $\omega m(t) = G(\omega) * \Omega c_0 * \sin(\omega t + \varphi)$

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

Donc si $\omega c(t) = \Omega c_0 * \sin(100t)$ alors $\omega m(t) = 9,46 \Omega c_0 * \sin(100t - 0,03)$

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

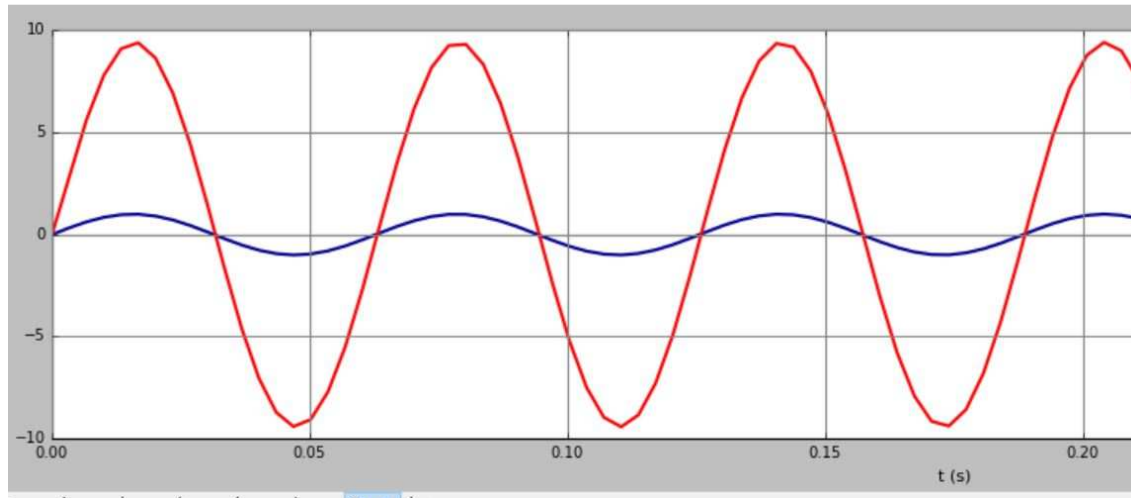
Pour $\omega_r=2232,25$, $GdB=22,09$, $G=10^{\frac{22,09}{20}}=12,72$ et $\varphi(2232,5)=-64,5^\circ=-64,5*\pi/180=-1,125$ rad

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

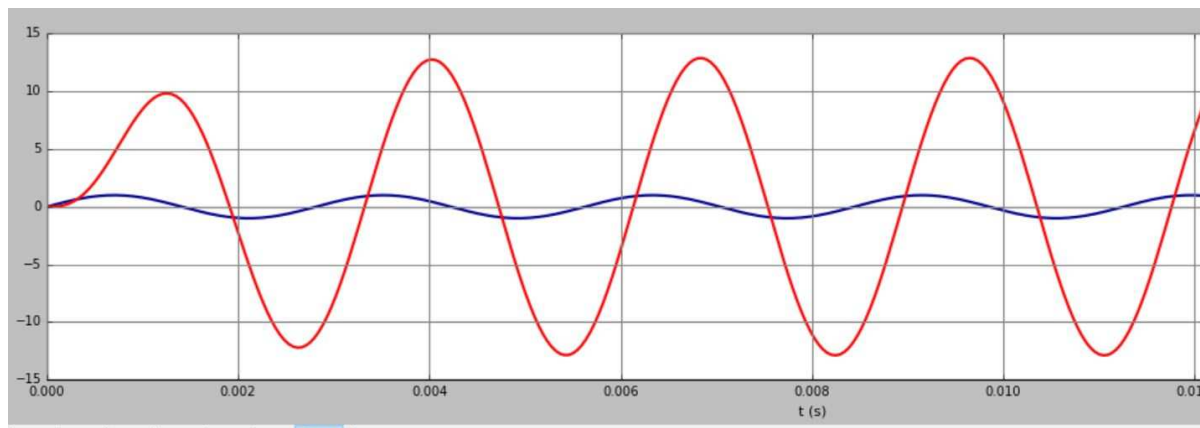
L'amplitude de l'entrée est multiplié par 12,76 et le retard est de $64,5^\circ$

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



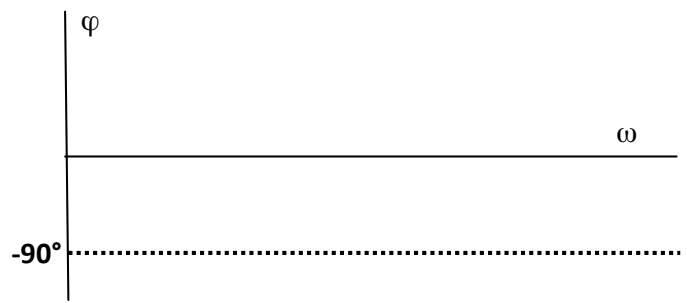
$$20. \Omega_c(p)=\frac{10}{p} ; \varepsilon_s=\lim_{t \rightarrow \infty} \varepsilon(t) = \lim_{p \rightarrow 0} p \cdot \varepsilon(p) = \lim_{p \rightarrow 0} p \cdot \frac{\Omega_c(p)}{1+G_1(p)} = \lim_{p \rightarrow 0} p \cdot \Omega_c(p) \frac{1}{1+G_1(p)}$$

$$G_1(p) = C(p) \cdot A \cdot H(p) \cdot K_g = \frac{38,5*5*0.1*K(1+Tp)}{p*(1+0,5.10^{-3}p)(1+5.10^{-3}p)}$$

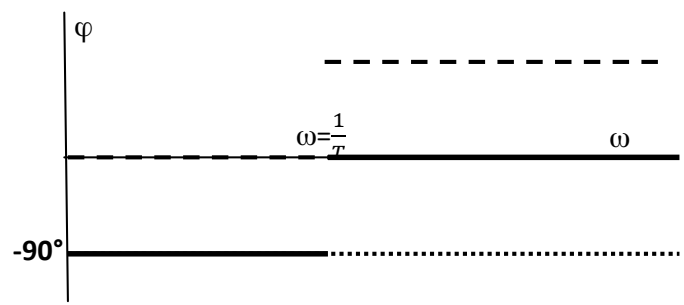
$$\varepsilon_s=\lim_{p \rightarrow 0} p \cdot \frac{10}{p} \frac{1}{1+\frac{19.25K(1+Tp)}{p*(1+0,5.10^{-3}p)(1+5.10^{-3}p)}} = \lim_{p \rightarrow 0} 10 \frac{p*(1+0,5.10^{-3}p)(1+5.10^{-3}p)}{19.25K*(1+Tp)+(1+0,5.10^{-3}p)(1+5.10^{-3}p)}$$

$\varepsilon_s=0$ donc CDCF respecté.

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



$$22. C(p) = K \frac{1+T_p}{p}; C_{1dB}(\omega) = 20 \log \left[\frac{K \sqrt{1+T^2 \omega^2}}{\omega} \right]; \varphi = -90^\circ - \arctan(\omega)$$



On choisit $K=100$ et $T = 0.002s$

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

Correcteur C(p) : ☐ ☐ ☐ ☐ ☐

Système corrigé G1(p) : ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■