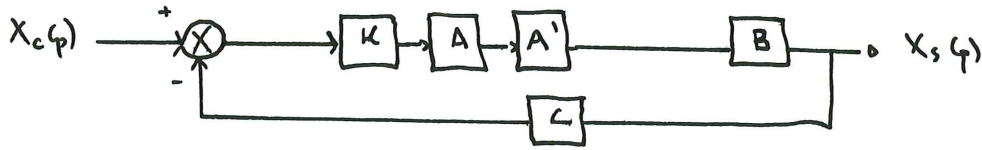
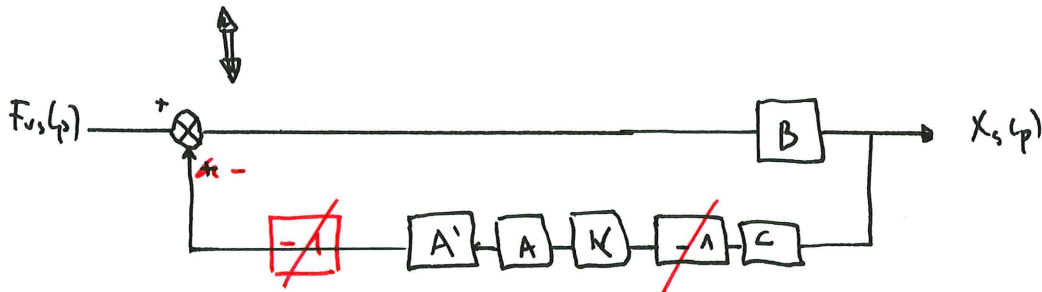
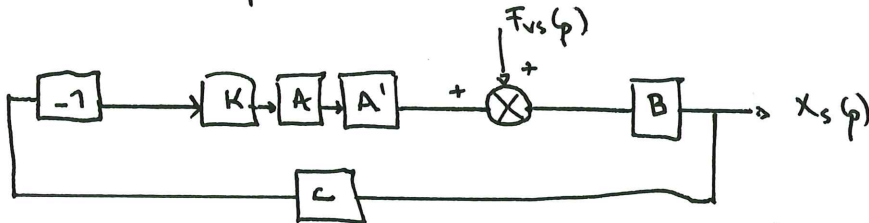


ROBOT SPIRIT

Q1. $G_c(p) = \frac{X_s(p)}{X_c(p)} \Big|_{F_{vs}(p)=0} = \frac{K \cdot A \cdot A' \cdot B}{1 + C \cdot K \cdot A \cdot A' \cdot B}$



$G_v(p) = \frac{X_s(p)}{F_{vs}(p)} \Big|_{X_c(p)=0} = \frac{B}{1 + C \cdot K \cdot A \cdot A' \cdot B}$



Q2. On obtient:

$$G_1(p) = \frac{K \cdot a \cdot \frac{1}{b \cdot p^2}}{1 + (1 + c \cdot p + d \cdot p^2) \cdot K \cdot a \cdot \frac{1}{b \cdot p^2}}$$

$$= \frac{K \cdot a}{b \cdot p^2 + K \cdot a + K \cdot a \cdot c \cdot p + K \cdot a \cdot d \cdot p^2}$$

$$= \frac{1}{1 + c \cdot p + \frac{b + K \cdot a \cdot d}{K \cdot a} \cdot p^2}$$

Donc

$K_1 = 1$

$\omega_0 = \sqrt{\frac{K \cdot a}{b + K \cdot a \cdot d}}$

et $\xi = \frac{1}{2} \cdot c \cdot \sqrt{\frac{K \cdot a}{b + K \cdot a \cdot d}}$

On a également:

$$\begin{aligned}G_2(p) &= \frac{\frac{1}{b \cdot p^2}}{1 + (1 + c \cdot p + d \cdot p^2) \cdot K \cdot a \cdot \frac{1}{b \cdot p^2}} \\&= \frac{1}{b \cdot p^2 + K \cdot a + K \cdot a \cdot c \cdot p + K \cdot a \cdot d \cdot p^2} \\&= \frac{\frac{1}{K \cdot a}}{1 + c \cdot p + \frac{b + K \cdot a \cdot d}{K \cdot a} \cdot p^2}\end{aligned}$$

On a ici: $K_2 = \frac{1}{K \cdot a}$

Q3. Je calcule: $\varepsilon_s = \lim_{t \rightarrow +\infty} x_c(t) - x_s(t)$

$$\begin{aligned}&= \lim_{p \rightarrow 0^+} p \cdot (X_c(p) - X(p)) \\&= \lim_{p \rightarrow 0^+} p \cdot (X_c(p) - G_2(p) \cdot X_c(p)) \quad \text{car } F_{vs}(p) = 0 \\&= \lim_{p \rightarrow 0^+} p \cdot (1 - G_2(p)) \cdot \frac{X_{co}}{p} \quad \text{entrée en échelon}\end{aligned}$$

$\parallel \varepsilon_s = 0$

L'asservissement est bien précis pour une consigne en échelon.

Q4. On a maintenant $X_c(p) = 0$ et $F_{vs}(p) = \frac{F_0}{p}$. On a donc:

$$\begin{aligned}\varepsilon_s &= \lim_{p \rightarrow 0^+} -p \cdot G_2(p) \cdot \frac{F_0}{p} \\&\parallel \varepsilon_s = \frac{F_0}{K \cdot a}\end{aligned}$$

Q5. À la limite du cahier des charges: $\varepsilon_s = 10 \text{ mm}$ donc

$$\parallel K = \frac{F_0}{\varepsilon_s \cdot a} \approx 16,7 \text{ sans unité}$$

Q6. $\omega_0 \approx 1,6 \text{ rad/s}$ et $\xi \approx 22,3$

Q7.	Valeur attendue	Valeur relevée	Respect exigence
PRÉCISION	$\varepsilon_s = 0$	$\varepsilon_s = 0$	oui
STABILITÉ	"stable"	<ul style="list-style-type: none"> pas de dépassement stable au sens entrée bornée \Rightarrow sortie bornée 	oui

Q8. La réponse à une entrée en échelon :

- ▀ de une pente à l'origine non-nulle,
- ▀ ne présente pas de dépassement,
- ▀ tend vers une valeur finie.

On peut modéliser l'asservissement par une f° de transfert d'ordre 1 :

$$\frac{X_s(p)}{X_c(p)} = \frac{K_T}{1 + Z \cdot p}$$

Amplitude de l'échelon d'entrée

- Q9. Identification de K :
- je sais que $\lim_{t \rightarrow +\infty} x_s(t) = K \cdot X_{co}$
 - je mesure $\lim_{t \rightarrow +\infty} x_s(t) = 1 \text{ m}$
avec $X_{co} = 1 \text{ m}$
 - donc $K = 1$

- Identification de Z :
- je sais que $tr_{50\%} = 3 \cdot Z$
 - je mesure $tr_{50\%} \approx 53,5 \text{ s}$
 - donc $Z \approx 18 \text{ s}$