

## Assemblage de maison

~~Q1.~~

On a :  $v = R_3 \cdot \omega_3$  Rigoureusement il y a bien un  $\Theta$  : si (3) tourne dans le sens positif, alors la chaise se déplacera dans le sens négatif.

$$\frac{\omega_3}{\omega_1} = \frac{R_1}{R_2} \cdot \frac{R_2}{R_3}$$

$\omega_1 = n \cdot \omega_m$  (réducteur)

On obtient donc :  $v = - R_3 \cdot \frac{R_1}{R_3} \cdot n \cdot \omega_m$

$$v = - R_1 \cdot n \cdot \omega_m$$

Q1 - Réponse B.

~~Q2.~~

J'écris l'énergie cinétique de l'ensemble des pièces en mouvement  $\Sigma$  :

$$Ec(\Sigma) = Ec(\text{arbre moteur}) + Ec(\text{pièces en mvt du réducteur})$$

$$+ Ec(R_1) + Ec(R_2) + Ec(R_3) + Ec(\text{chaise}) + \text{utilisateur}$$

$$= \frac{1}{2} \cdot \text{Moteur} \cdot v^2 + \frac{1}{2} \cdot I_m \cdot \omega_m^2$$

énergie cinétique en "translation"      énergie cinétique en "rotation"

$$+ \frac{1}{2} \cdot m_{\text{rédu}} \cdot v^2 + \frac{1}{2} \cdot I_r \cdot \omega_r^2$$

"ramené sur l'arbre moteur"

$$+ \frac{1}{2} \cdot m_1 \cdot v^2 + \frac{1}{2} \cdot I_1 \cdot \omega_1^2$$

$$+ \frac{1}{2} \cdot m_2 \cdot v^2 + \frac{1}{2} \cdot I_2 \cdot \omega_2^2$$

$$+ \frac{1}{2} \cdot m_3 \cdot v^2 + \frac{1}{2} \cdot I_3 \cdot \omega_3^2$$

$$+ \frac{1}{2} \cdot m_{\text{ch}} \cdot v^2 \rightarrow \text{Solide en translat} \rightarrow 0.$$

$$= \frac{1}{2} \cdot M_{\Sigma} \cdot v^2 + \frac{1}{2} \cdot (I_r + I_m) \cdot \omega_m^2 + \frac{1}{2} \cdot I_1 \cdot \omega_1^2 + \frac{1}{2} \cdot I_2 \cdot \omega_2^2 + \frac{1}{2} \cdot I_3 \cdot \omega_3^2$$

$$= \frac{1}{2} \cdot \left[ I_r + I_m + n^2 \cdot I_1 + n^2 \cdot \frac{R_1^2}{R_2^2} \cdot I_1 + n^2 \cdot \frac{R_1^2}{R_3^2} \cdot I_3 + M_{\Sigma} \cdot R_1^2 \cdot n^2 \right] \cdot \omega_m^2$$

= 7

(Q3)

J'isole  $\Sigma$  dont le bilan des puissances est le suivant:

Intérieurs :  $P_{\text{motrice}} = C_m \cdot \omega_m$  (+ autres puissances nulles ou liaisons parfaites)

Extérieurs :  $P_{\text{ext}} \rightarrow \Sigma_{10} = -M_{\Sigma} \cdot g \cdot \vec{z} \cdot (\vec{v} \cdot \vec{y}_1)$   
 $= -M_{\Sigma} \cdot g \cdot v \cdot \sin \alpha$   
 $= -M_{\Sigma} \cdot g \cdot r \cdot R_1 \cdot \sin \alpha \cdot \omega_m$

$P_{\text{frottements}} = -f \cdot \omega_m^2$

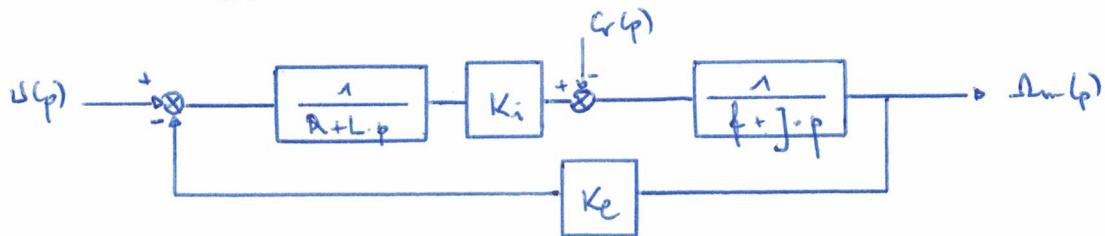
$P_{0 \rightarrow \text{Silo}} = P_{0 \rightarrow \text{Si}} = 0$  ou liaisons parfaites  
où  $\text{Si} = C$  ou  $\text{Si} = R_3$ .

Le théorème de l'énergie cinétique permet d'écrire:

$$C_m \cdot \omega_m - M_{\Sigma} \cdot g \cdot r \cdot R_1 \cdot \sin \alpha \cdot \omega_m - f \cdot \omega_m^2 = J \cdot \underline{\omega_m} \cdot \frac{d\omega_m}{dt}$$

D'où  $J \cdot \frac{d\omega_m}{dt} + f \cdot \omega_m = C_m - M_{\Sigma} \cdot g \cdot r \cdot R_1 \cdot \sin \alpha$

(Q4)



(Q5)

$$\left. \frac{\Omega_m(p)}{U(p)} \right|_{C(p)=0} = \frac{\frac{1}{R+L \cdot p} \cdot K_i \cdot \frac{1}{f+J \cdot p}}{1 + K_e \cdot \frac{1}{R+L \cdot p} \cdot K_i \cdot \frac{1}{f+J \cdot p}}$$

$$= \frac{K_i}{K_i \cdot K_e + R \cdot f + (R \cdot J + L \cdot f) \cdot p + L \cdot J \cdot p^2}$$

$$= \frac{\frac{K_i}{K_i \cdot K_e + R \cdot f}}{1 + \frac{R \cdot J + L \cdot f}{K_i \cdot K_e + R \cdot f} \cdot p + \frac{L \cdot J}{K_i \cdot K_e + R \cdot f} \cdot p^2}$$

(Q6)

$$\left. \frac{\Omega_m(p)}{C(p)} \right|_{U(p)=0} = - \frac{\frac{1}{f+J \cdot p}}{1 + \frac{1}{f+J \cdot p} \cdot K_e \cdot \frac{1}{R+L \cdot p} \cdot K_i}$$

$$= - \frac{\frac{R+L \cdot p}{K_i \cdot K_e + R \cdot f + (R \cdot J + L \cdot f) \cdot p + L \cdot J \cdot p^2}}{K_i \cdot K_e + R \cdot f + (R \cdot J + L \cdot f) \cdot p + L \cdot J \cdot p^2}$$

$$\left. \frac{D_m(p)}{r(p)} \right|_{r(p)=0} = - \frac{R}{K_i \cdot K_e + R \cdot f} \cdot \frac{1 + \frac{L}{R} \cdot p}{1 + \frac{R \cdot J + L \cdot f}{K_i \cdot K_e + R \cdot f} \cdot p + \frac{L \cdot J}{K_i \cdot K_e + R \cdot f} \cdot p^2}$$

Q7. Je sais que:  $\cdot \tau_{95\%} = 3 \cdot T$

$$\cdot \lim_{t \rightarrow \infty} \omega_m(t) = K \cdot \omega_0$$

On a ici:  $\cdot \tau_{95\%} \approx 0,75 \text{ s}$  donc  $T \approx 0,25 \text{ s}$

$$\cdot \lim_{t \rightarrow \infty} \omega_m(t) \approx 1300 \text{ rad/min}$$

$$\approx 130 \text{ rad/s}$$

$$\text{donc } K = \frac{\lim_{t \rightarrow \infty} \omega_m(t)}{\omega_0} \approx 5,7 \text{ (rad/s)}/\sqrt{\text{V}}$$

Q8. Pour que le système fonctionne correctement, il faut que:

$$E(p) = 0 \text{ si } Y(p) = Y_{\text{max}}(p)$$

$$\text{Or } E(p) = ?? \cdot Y_{\text{max}}(p) - K_{\text{opt}} \cdot \frac{1}{r \cdot R_s} \cdot Y(p)$$

$$= \left[ ?? - \frac{K_{\text{opt}}}{r \cdot R_s} \right] \cdot Y_{\text{max}}(p) \text{ si } Y(p) = Y_{\text{max}}(p)$$

$$= 0 \text{ si } ?? = \frac{K_{\text{opt}}}{r \cdot R_s}$$

Q9. La FTBS est:  $F_{\text{TB}}(p) = K_p \cdot K_{1,0} \cdot \frac{K_2}{1 + T_p \cdot p} \cdot \frac{1}{p} \cdot K_{\text{opt}}$

La FTBS est de classe 1 donc le système sera précis pour une entrée en échelon.

Il n'y a pas d'intégration en amont de la perturbation donc le système sera sensible à une perturbation en échelon.

Q10.  $\rightarrow$  On a  $\gamma(\omega) > -180^\circ$  et  $\lim_{\omega \rightarrow \infty} G_{\text{dB}}(\omega) = -\infty$  donc on aura toujours  $M_G = +\infty$ .

$\rightarrow$  Pour avoir  $M_p = 45^\circ$ , il faudrait translater la courbe de gain de  $T_{\text{dB}} \approx -35 \text{ dB}$  donc  $K_{\text{lim}} = 10^{-\frac{35}{20}} \approx 0,02$  sans unité.

Pour vérifier  $\gamma_p > 45^\circ$  (et  $M_G > 10 \text{ dB}$ ),

il faut  $K_p < 0,02$

étant en  $\checkmark$   
et  $\omega$  en  $\checkmark$  aussi.

Q11.

Il faut recalculer la FTBF:

$$FTBF(p) = \frac{K_{cap} \cdot K_1 \cdot \frac{K_2}{1+T \cdot p} \cdot \frac{1}{p}}{1 + K_{cap} \cdot K_p \cdot K_1 \cdot \frac{K_2}{1+T \cdot p} \cdot \frac{1}{p}}$$

$$= \frac{K_p \cdot K_1 \cdot K_2 \cdot K_{cap}}{K_p \cdot K_1 \cdot K_2 \cdot K_{cap} + p + T \cdot p^2}$$

$$= \frac{1}{1 + \frac{1}{K_p \cdot K_1 \cdot K_2 \cdot K_{cap}} \cdot p + \frac{T}{K_p \cdot K_1 \cdot K_2 \cdot K_{cap}} \cdot p^2}$$

donc  $\omega_0 = \sqrt{\frac{K_{cap} K_p \cdot K_1 \cdot K_2}{T}} \approx 4,9 \text{ rad/s}$

$$\xi = \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{\sqrt{T \cdot K_{cap} K_p \cdot K_1 \cdot K_2}} \approx 0,4$$

Avec l'abaque, j'obtiens:  $tr5\% = tr5\% \cdot \omega_0 \approx 7,3$

d'où  $tr5\% \approx 1,5 \text{ s}$

NOTA: La valeur de  $K_p$  est trop grande, il faudrait  $\xi < 1$  sinon il y a des déphasages ce qui est problématique pour un arceau de maison ! D'autre part, le  $tr5\%$  est très faible...