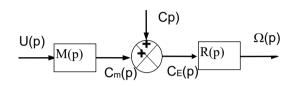
## ASSERVISSEMENT EN POSITION D'UNE ANTENNE DE RADAR METEO

Une antenne radar est entraînée à la vitesse  $\omega$  par un moteur à courant continu M. L'identification de l'ensemble « radar R et actionneur M » (moteur à courant continu) a conduit au schéma fonctionnel suivant :

Vitesse de rotation ω en rad.s<sup>-1</sup>





Moteur à courant continu :

$$M(p) = \frac{C_m(p)}{U(p)} = \frac{K_1}{1 + T_1 \cdot p}$$

Dynamique du radar :

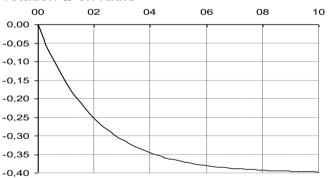
$$R(p) = \frac{\Omega(p)}{C_E(p)} = \frac{K_2}{1 + T_2.p}$$

On a, grâce aux données constructeur :  $K_1 = 12,5 \text{ rad.s}^{-1}.V^{-1}$  et  $T_1 = 1 \text{ s}$ 

Vitesse de rotation ω en rad.s<sup>-1</sup>

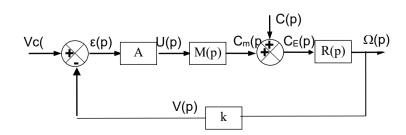
Temps en s

En partant d'une position de repos et la tension nulle, on enregistre la réponse indicielle du système à une rafale de vent, assimilée à un échelon de couple *négatif* C de –1 N.m, alors que la tension d'alimentation du moteur reste uniformément nulle : la courbe est donnée cicontre.



**Question 1**: Déterminer graphiquement sur la réponse fournie les valeurs numériques de  $K_2$  et de  $T_2$ . Expliquer votre démarche en précisant les tracés nécessaires.

Afin de réduire l'influence du couple C sur la vitesse de rotation de l'antenne, on veut asservir celle-ci en mesurant la vitesse de rotation  $\omega$  à l'aide d'une génératrice tachymétrique (capteur de vitesse tel que k=0.1V/(rad/s)) conformément au schéma bloc fonctionnel suivant :



Question 4 : Déterminer la valeur de A correspondant à un premier dépassement de 5%.

**Question 5 :** Déterminer l'expression de  $\epsilon(p)$  en fonction de A et Vc(p).

Question 6 : Calculer alors l'écart statique en tension  $\epsilon_s = \lim_{t \to +\infty} \epsilon(t)$  en fonction de A pour une entrée échelon unitaire de tension de consigne telle que  $Vc(p) = \frac{1}{p}$ 

Question 7 : Déterminer la valeur de A qui donne une erreur statique de 5%.

Question 8 : Quel est alors le temps de réponse à 5%.

