

## Exercice :

Un système du 1er ordre, de gain statique égal à 1, de constante de temps égale à 0,5 est soumis à une entrée  $e(t)$  de type rampe de pente égale à 3. Soit  $s(t)$  la réponse.

1 - Donner la fonction de transfert  $H(p)$  de ce système.

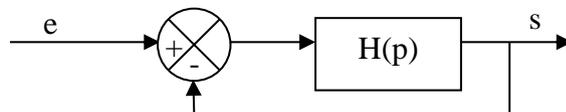
2 - Calculer  $s(0)$ ,  $s'(0)$  et les limites de  $s(t)$  et  $s'(t)$  quand  $t$  tend vers l'infini.

On appelle écart dynamique (ou de traînage)  $\varepsilon_v$  la différence entre l'entrée et la réponse en régime permanent soit  $\varepsilon_v = \lim_{t \rightarrow \infty} [e(t) - s(t)]$  avec une entrée de type rampe.

3 - Calculer  $\varepsilon_v$ .

4 - Déterminer l'équation de  $s(t)$  et donner l'allure de la réponse. Représenter  $\varepsilon_v$  sur le schéma.

On boucle le système par un retour unitaire.



5 - Déterminer la fonction de transfert  $G(p)$  du système bouclé, son gain statique, sa constante de temps et l'écart dynamique. Conclure quant à l'effet du bouclage sur  $\varepsilon_v$ .

## CORRIGE

$$Q1 : H(p) = \frac{1}{1 + \frac{p}{2}}$$

$$Q2 : e(t) = 3t u(t) \Rightarrow E(p) = \frac{3}{p^2} \text{ d'où } S(p) = \frac{3}{p^2(1 + \frac{p}{2})}$$

$$s(0) = \lim_{t \rightarrow 0} s(t) = \lim_{p \rightarrow \infty} pS(p) = \lim_{p \rightarrow \infty} \frac{3}{p(1 + \frac{p}{2})} = 0$$

$$\dot{s}(0) = \lim_{t \rightarrow 0} \dot{s}(t) = \lim_{p \rightarrow \infty} p^2 S(p) = \lim_{p \rightarrow \infty} \frac{3}{(1 + \frac{p}{2})} = 0$$

$$s(\infty) = \lim_{t \rightarrow \infty} s(t) = \lim_{p \rightarrow 0} pS(p) = \lim_{p \rightarrow 0} \frac{3}{p(1 + \frac{p}{2})} = \infty$$

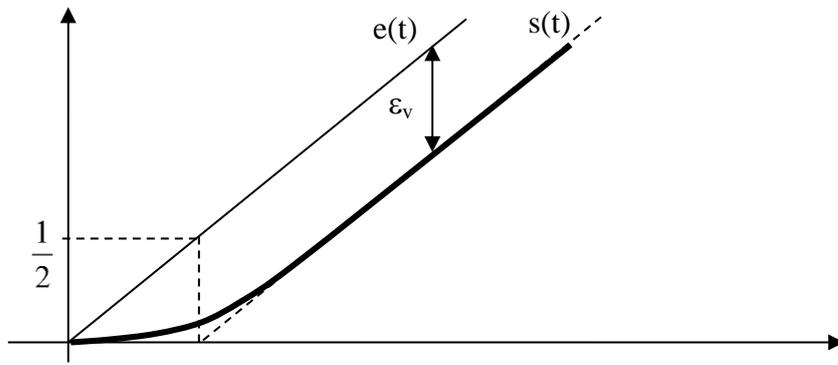
$$\dot{s}(\infty) = \lim_{t \rightarrow \infty} \dot{s}(t) = \lim_{p \rightarrow 0} p^2 S(p) = \lim_{p \rightarrow 0} \frac{3}{(1 + \frac{p}{2})} = 3$$

$$Q3 : \varepsilon_v = \lim_{t \rightarrow \infty} (e(t) - s(t)) = \lim_{p \rightarrow 0} p(E(p) - S(p)) = \lim_{p \rightarrow 0} p \left( \frac{1}{p^2} - \frac{1}{p^2(1 + \frac{p}{2})} \right) = \lim_{p \rightarrow 0} \frac{1}{p} \frac{\frac{p}{2}}{(1 + \frac{p}{2})} = \frac{1}{2}$$

$$Q4 : S(p) = \frac{1}{p^2(1 + \frac{p}{2})} = \frac{2}{p^2(2 + p)} = \frac{A}{p} + \frac{B}{p^2} + \frac{C}{p + 2}$$

$$C = \lim_{p \rightarrow -2} (p + 2)S(p) = \frac{1}{2} \quad B = \lim_{p \rightarrow 0} p^2 S(p) = 1 \quad \lim_{p \rightarrow \infty} p S(p) = 0 = A + C \text{ d'où } A = -\frac{1}{2}$$

$$\text{donc } s(t) = u(t) \left[ t + \frac{1}{2}(e^{-2t} - 1) \right]$$



$$Q5 : G(p) = \frac{H}{1+H} = \frac{\frac{2}{2+p}}{1+\frac{2}{2+p}} = \frac{2}{p+4} = \frac{\frac{1}{2}}{\frac{p}{4}+1} \quad \text{gain statique : } \frac{1}{2} \quad \text{cste de temps : } \frac{1}{4}$$

$$\varepsilon_v = \lim_{p \rightarrow 0} p \left( \frac{1}{p^2} - \frac{\frac{1}{2}}{p^2 \left(1 + \frac{p}{4}\right)} \right) = \infty \quad \text{le bouclage rend le système plus rapide mais imprécis}$$