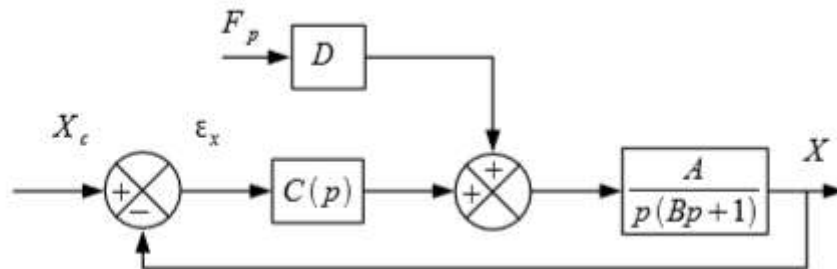


TD12_2 : Diagramme de Bode CORRIGE

Le système représenté ci-dessus est un asservissement de position.

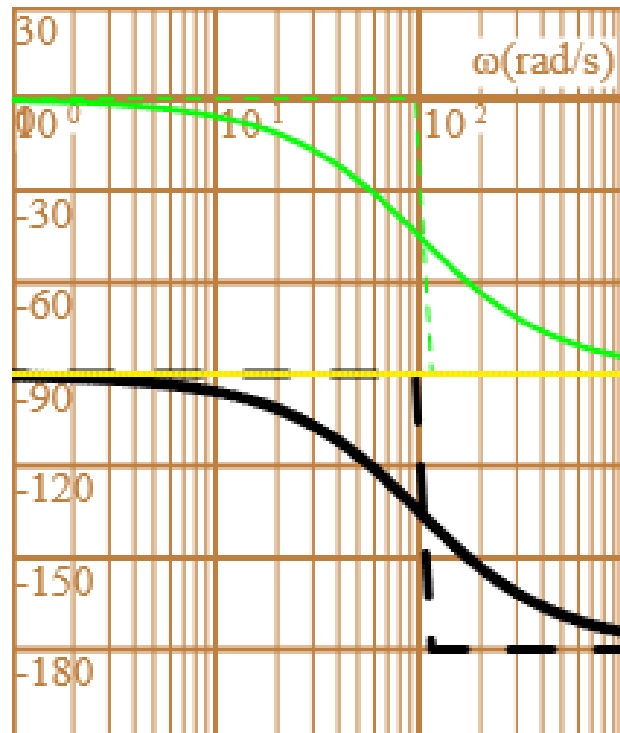
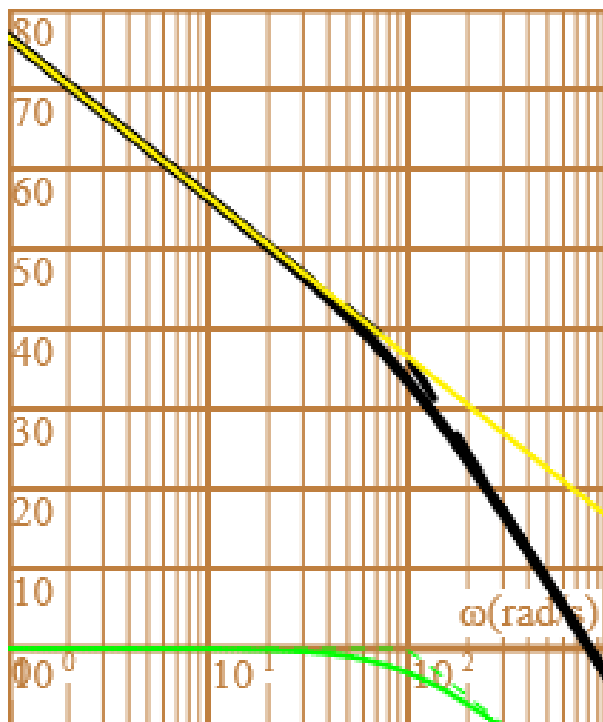


Avec $A = 6700 \text{ m/V}$; $B = 0,01 \text{ s}$; $D = 6 \text{ V/N}$.

Q1. Tracer les diagrammes de Bode asymptotiques de la FTBO pour $C(p) = 1$ (non corrigée) et sans perturbation.

La FTBO_{nc}(p) = $\frac{\text{Mesure}(p)}{\varepsilon_x(p)} = \frac{C(p).A}{p.(B.p+1)} = \frac{6700}{p.(0,01.p+1)}$. C'est une forme canonique avec un intégrateur coupant les abscisses pour $\omega_{co} = 6700 \text{ rad.s}^{-1}$

et une seule cassure due au 1^{er} ordre pour $\omega_{ca} = \frac{1}{\tau} \Leftrightarrow \omega_{ca} = 100 \text{ rad.s}^{-1}$.



Q2. On pose $C(p) = K_c$. Déterminer $K_c = K_{c\phi}$ pour que le gain en dB soit nul lorsque la phase $\phi = -135^\circ$.

La FTBO précédente est multipliée par K_c , $FTBO_{cp}(p) = \frac{C(p).A}{p.(B.p+1)} = \frac{K_c.6700}{p.(0,01.p+1)}$

et la pulsation à $\phi = -135^\circ$ est $\omega_{-135} \approx \omega_{ca} = 100 \text{ rad.s}^{-1}$ semble-t-il.

Pour que le gain $G(\omega_{-135})$ soit nul, il faut que $20. \log(K_{c\phi}) + 20. \log\left(\frac{6700}{\omega_{-135} \cdot \sqrt{1+(0,01.\omega_{-135})^2}}\right) = 0$

$$\Leftrightarrow K_{c\varphi} = \left[\frac{6700}{\omega_{-135}} \cdot \frac{1}{\sqrt{1 + (0,01 \cdot \omega_{-135})^2}} \right]^{-1}$$

Tous calculs fait, $K_{c\varphi} = 0,021 \text{ V}$

Cette correction permet d'agir sur le gain sans modifier la phase pour répondre aux exigences du cahier des charges.

On aurait pu aussi chercher précisément la valeur ω_{-135} telle que $\text{Arg}(FTBO_{cor}(j \cdot \omega_{-135})) = -135^\circ$

$$\text{Arg}(FTBO_{cor}(j \cdot \omega_{-135})) = \underbrace{-90}_{\text{l'intégrateur}} - \underbrace{\arctan(0,01 \cdot \omega_{-135})}_{\text{le 1er ordre}} = -135^\circ$$

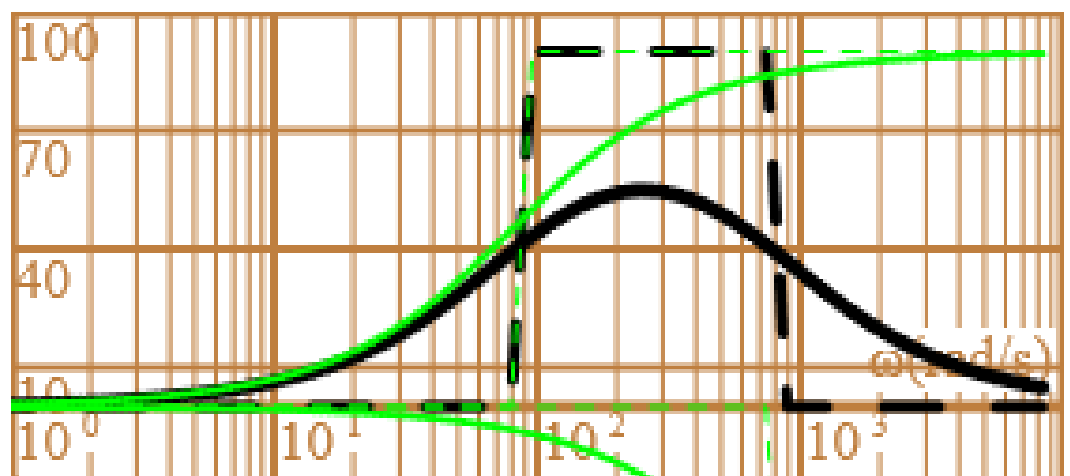
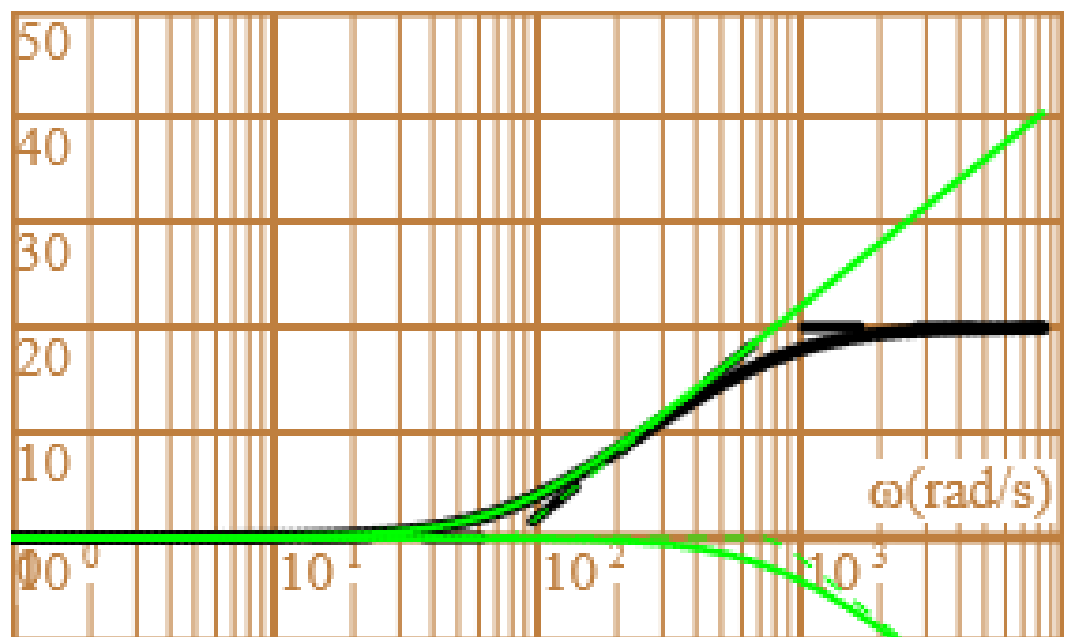
Il faut donc que $\arctan(0,01 \cdot \omega_{-135}) = +45^\circ = \arctan(1) \Leftrightarrow 0,01 \cdot \omega_{-135} = 1 \Leftrightarrow \omega_{-135} = 100 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$

Résultat prévisible ... Pourquoi ?

Q3. Tracer le diagramme de Bode du correcteur $C(p) = \frac{1+a \cdot T_i \cdot p}{1+T_i \cdot p}$ pour $T_i = 0,00125 \text{ s}$ et $a = 10$.

On a une première cassure pour $\omega_1 = \frac{1}{a \cdot T_i} = 80 \text{ rad/s}$ correspondant au 1^{er} ordre inverse et une deuxième cassure pour $\omega_2 = \frac{1}{T_i} = 800 \text{ rad/s}$ correspondant au 1^{er} ordre.

Ce correcteur dit à « avance de phase » permet d'apporter localement de la phase à la FTBO pour améliorer la marge de phase.



Q4. Tracer le diagramme de Bode de lac FTBO_{ca}(p) pour $C(p) = K_{c\varphi} \cdot \frac{1+a \cdot T_i \cdot p}{1+T_i \cdot p}$ avec $T_i = 0,00125 \text{ s}$ et $a = 4$.

$$FTBO_{ca}(p) = \underbrace{K_{c\varphi} \cdot \frac{1+a \cdot T_i \cdot p}{1+T_i \cdot p}}_{C(p)} \cdot \frac{6700}{p \cdot (0,01 \cdot p + 1)}$$

Cette correction à avance de phase permet d'agir localement sur la phase pour répondre aux exigences du cahier des charges.

