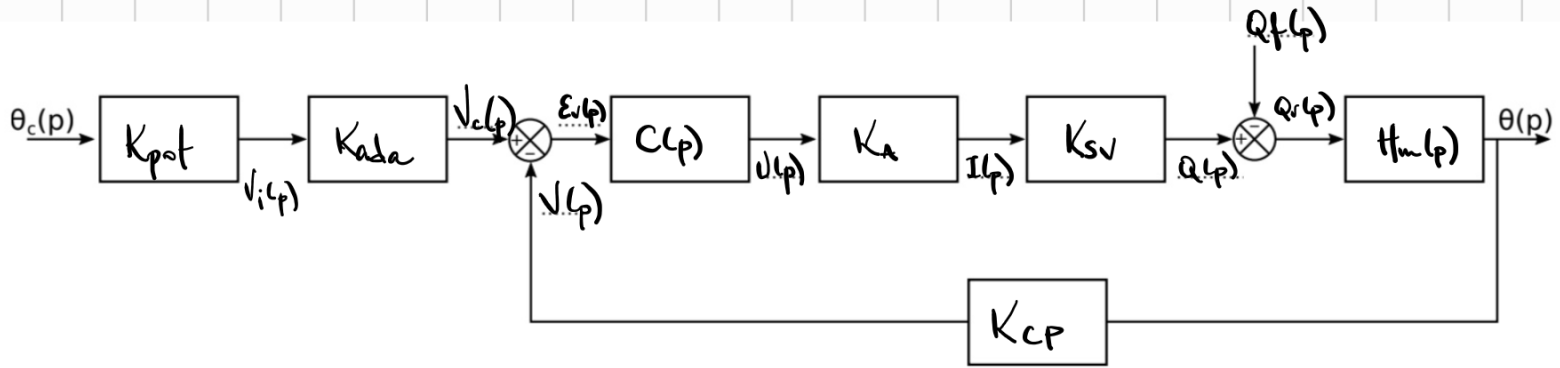


Asservissement d'une éolienne

Q1



Q2

Par que le système fonctionne correctement, il faut que:

$$\epsilon_v(p) = 0 \quad \text{si} \quad \theta(p) = \theta_c(p)$$

$$\text{Or} \quad \epsilon_v(p) = v_c(p) - v(p)$$

$$= K_{ada} \cdot K_{pot} \cdot \theta_c(p) - K_{cp} \cdot \theta(p)$$

$$= (K_{ada} \cdot K_{pot} - K_{cp}) \cdot \theta_c(p) \quad \text{si} \quad \theta(p) = \theta_c(p)$$

$$= 0$$

$$\text{si} \quad K_{ada} \cdot K_{pot} - K_{cp} = 0$$

Et donc $K_{ada} = \frac{K_{cp}}{K_{pot}} = 0,5$

Q3

$$H(p) = \underbrace{K_{pot} \cdot K_{ada}}_{=K_{cp}} \cdot \frac{K_p \cdot K_A \cdot K_{SV} \cdot \frac{1}{Q_0 \cdot p \cdot (1+Z \cdot p)}}{1 + K_{cp} \cdot K_p \cdot K_A \cdot K_{SV} \cdot \frac{1}{Q_0 \cdot p \cdot (1+Z \cdot p)}}$$

$$= \frac{K_{cp} \cdot K_p \cdot K_A \cdot K_{SV}}{K_{cp} \cdot K_p \cdot K_A \cdot K_{SV} + Q_0 \cdot p + Z \cdot Q_0 \cdot p^2}$$

$$H(p) = \frac{1}{1 + \frac{Q_0}{K_{cp} \cdot K_p \cdot K_A \cdot K_{SV}} \cdot p + \frac{Z \cdot Q_0}{K_{cp} \cdot K_p \cdot K_A \cdot K_{SV}} \cdot p^2}$$

$$Q4 \quad \varepsilon_{\theta s} = \lim_{t \rightarrow \infty} \theta_c(t) - \theta(t)$$

$$= \lim_{t \rightarrow \infty} \theta_c(t) - \lim_{t \rightarrow \infty} \theta(t)$$

$$= \theta_{co} - 1 \times \theta_{co}$$

(Amplitude de l'échelon d'entrée)

(Gain statique \times Amplitude de l'échelon d'entrée)

$$\varepsilon_{\theta s} = 0$$

Q6-a

le système est le plus rapide et sans dépassement si

$$\zeta = 1$$

$$\text{Or : } \omega_0 = \sqrt{\frac{K_{cp} \cdot K_p \cdot K_A \cdot K_{sv}}{I \cdot Q_0}}$$

$$\zeta = \frac{1}{2} \cdot \sqrt{\frac{Q_0}{I \cdot K_{cp} \cdot K_p \cdot K_A \cdot K_{sv}}}$$

$$\text{Et donc : } K_p = \frac{1}{4 \cdot \zeta^2} \cdot \frac{Q_0}{I \cdot K_{cp} \cdot K_A \cdot K_{sv}}$$

$$K_p = 172,5 \cdot 10^3 \quad \text{si } \zeta = 1$$

$$\text{et donc } \omega_0 = 0,5 \text{ rad/s}$$

$$\text{Avec } t_{réduit} = t_{rs0,6} \cdot \omega_0 = 5 \quad \text{donc } t_{rs0,6} = 10 \text{ s.}$$

Q6-b

$$\text{Je sais que : } u = K_p \cdot (v_c - v) \quad \text{et } v = 0 \quad \text{si } \theta = 0^\circ$$

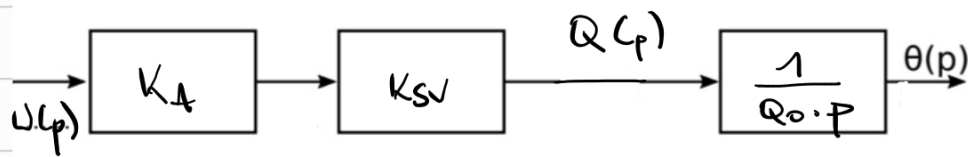
donc
$$U = K_p \cdot \underbrace{K_{da} \cdot K_{pt}}_{K_{cp}} \cdot \theta_c = K_p \cdot K_{cp} \cdot \theta_c$$

AN :
$$U = 1,3 \text{ M} \checkmark !$$

Cette valeur de tension semble anormalement élevée. Il faudrait rajouter une saturation dans le modèle pour le rendre plus acceptable.

QB-c

• À $t=0$ (et jusque t_s), il y a saturation. La tension U est donc constante : $U = U_{\max} = 6000 \text{ V}$.



$$\theta(p) = \frac{1}{Q_0 \cdot p} \cdot K_{SV} \cdot K_A \cdot \overbrace{U(p)}^{U_{\max}/p}$$

$$\theta(p) = \frac{U_{\max} \cdot K_{SV} \cdot K_A}{Q_0} \cdot \frac{1}{p^2} \quad (\text{rampe})$$

donc
$$\theta(t) = \frac{U_{\max} \cdot K_{SV} \cdot K_A}{Q_0} \cdot t$$

La tension calculée par l'arrivissement est :

$$U(t) = K_p \cdot K_{cp} \cdot (\theta_{co} - \theta(t))$$

Il y a saturation tant que $U(t) > U_{\max}$. La saturation s'arrête donc lorsque :

$$U(t_s) = U_{\max} = K_p \cdot K_{cp} \cdot \left(\theta_{co} - \frac{U_{\max} \cdot K_{SV} \cdot K_A \cdot t_s}{Q_0} \right)$$

Et donc :

$$\frac{U_{max}}{K_p \cdot K_{cp}} = \theta_{co} - \frac{U_{max} \cdot K_{sv} \cdot K_A}{Q_0} \cdot t_s$$

Donc:

$$t_s = \frac{Q_0}{U_{max} \cdot K_{sv} \cdot K_A} \cdot \left(\theta_{co} - \frac{U_{max}}{K_p \cdot K_{cp}} \right)$$

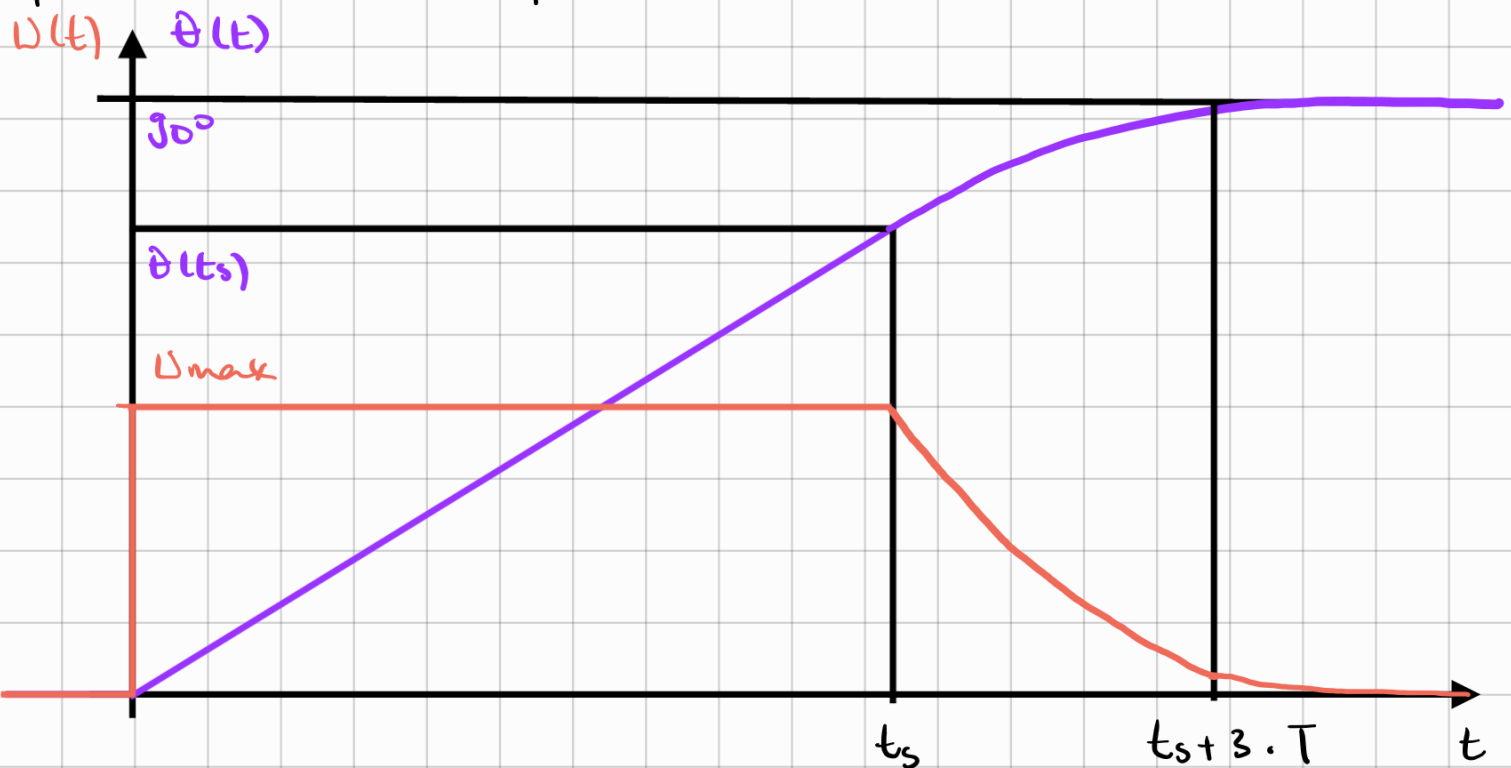
AN: $t_s = 856 \text{ s}$

$\theta(t_s) = 89,6^\circ$

• Pour $t > t_s$, on a:

$$H(p) = \frac{1}{1 + \frac{Q_0}{K_{cp} \cdot K_p \cdot K_A \cdot K_{sv}} \cdot p} = \frac{\theta(p)}{\theta_c(p)}$$

On aura donc une réponse "classique" à un échelon pour une fonction de transfert d'ordre 1.



Q8

On peut écrire: $\theta(p) = H(p) \cdot \theta_c(p) = \frac{1}{K_{sv} \cdot K_A \cdot K_p \cdot K_{cp}} \cdot H(p) \cdot Q_f(p)$

Q9

Calculons :

$$E_{os} = \lim_{t \rightarrow \infty} \theta_c(t) - \theta(t)$$

$$= \lim_{t \rightarrow \infty} \theta_c(t) - \lim_{t \rightarrow \infty} \theta(t)$$

$$= \theta_{co} - \left(\theta_{co} + \frac{1}{K_{sv} \cdot K_A \cdot K_P \cdot K_{CP}} \cdot Q_f \right)$$

$$E_{os} = \frac{1}{K_{sv} \cdot K_A \cdot K_P \cdot K_{CP}} \cdot Q_f$$

Il faudrait $K_P \rightarrow \infty$ par que le système devienne insensible à la perturbation ce qui n'est pas réaliste.

Q10

Je retiens $E_{os} = 0,35^\circ$ et donc :

$$Q_f = K_{sv} \cdot K_A \cdot K_P \cdot K_{CP} \cdot E_{os} \approx 0,0075 \text{ m}^3/\Delta$$