

# FTBO & FTBF - Démonstrations

## 1- Précision d'un asservissement sans perturbation

### 1.1- Fonction de transfert en boucle fermée

$$FTBO(p) = \frac{K_{BO}}{p^\alpha} \cdot \frac{N(p)}{D(p)} \quad \text{avec : } \begin{cases} K_{BO} : \text{le gain statique} \\ \alpha : \text{La classe de } F(p) = \text{nombre d'intégrateurs de la boucle ouverte} \\ N(p) \text{ et } D(p) \text{ des polynômes en } p \text{ de coefficient constant } 1 \\ D(p) = 1 + b_1.p + \dots + b_d.p^d \quad N(p) = 1 + a_1.p + \dots + a_n.p^n \end{cases}$$

$$\text{D'où la FTBF : } H(p) = \frac{FTBO(p)}{1 + FTBO(p)} = \frac{\frac{K_{BO}}{p^\alpha} \cdot \frac{N(p)}{D(p)}}{1 + \frac{K_{BO}}{p^\alpha} \cdot \frac{N(p)}{D(p)}} \quad H(p) = \frac{K_{BO} \cdot \frac{N(p)}{D(p)}}{p^\alpha + K_{BO} \cdot \frac{N(p)}{D(p)}}$$

### 1.2- Erreur de l'asservissement

On en déduit donc l'erreur :  $\epsilon_{er}(p) = E(p) - S(p) = E(p) (1 - H(p))$

$$\epsilon_{er}(p) = E(p) \cdot \left( 1 - \frac{K_{BO} \cdot \frac{N(p)}{D(p)}}{p^\alpha + K_{BO} \cdot \frac{N(p)}{D(p)}} \right) = E(p) \cdot \frac{p^\alpha + K_{BO} \cdot \frac{N(p)}{D(p)} - K_{BO} \cdot \frac{N(p)}{D(p)}}{p^\alpha + K_{BO} \cdot \frac{N(p)}{D(p)}} = E(p) \cdot \frac{p^\alpha}{p^\alpha + K_{BO} \cdot \frac{N(p)}{D(p)}}$$

Or Le théorème de la valeur finale donne :  $\lim_{t \rightarrow \infty} \epsilon_{er}(t) = \lim_{p \rightarrow 0} p \cdot \epsilon_{er}(p)$

Par conséquent l'erreur de cette asservissement est :  $\epsilon_{er} = \lim_{p \rightarrow 0} E(p) \cdot \frac{p^{\alpha+1}}{p^\alpha + K_{BO} \cdot \frac{N(p)}{D(p)}}$

Or :  $\lim_{p \rightarrow 0} \frac{N(p)}{D(p)} = 1$ , D'où l'erreur de cette asservissement :  $\epsilon_{er} = \lim_{p \rightarrow 0} E(p) \cdot \frac{p^{\alpha+1}}{p^\alpha + K_{BO}}$

### 1.3- Consigne en échelon d'amplitude $E_0$ :

L'entrée est de la forme  $e(t) = E_0 \cdot Y(t)$  soit :  $E(p) = \frac{E_0}{p}$       Donc :  $\epsilon_{er} = \lim_{p \rightarrow 0} \frac{E_0 \cdot p^\alpha}{p^\alpha + K_{BO}}$

☞ **Une classe  $\alpha$  nulle (FTBO sans intégrateur) :**  $\epsilon_S = \frac{E_0}{1 + K_{BO}}$

☞ **Une classe  $\alpha > 0$  (FTBO avec au moins un intégrateur) :**  $\epsilon_S = 0$

### 1.4- Consigne en rampe de pente $v$

L'entrée est de la forme  $e(t) = v \cdot t \cdot Y(t)$  soit :  $E(p) = \frac{v}{p^2}$       Donc :  $\epsilon_{er} = \lim_{p \rightarrow 0} \frac{v \cdot p^{\alpha-1}}{p^\alpha + K_{BO}}$

Or :  $\lim_{p \rightarrow 0} \frac{N(p)}{D(p)} = 1$ , Par conséquent l'erreur due à une entrée en rampe de pente  $v$  est de :

☞ **Une classe  $\alpha$  nulle (FTBO sans intégrateur) :**  $\epsilon_t = \infty$

☞ **Une classe  $\alpha = 1$  (FTBO avec un intégrateur) :**  $\epsilon_t = \frac{v}{K_{BO}}$

☞ **Une classe  $\alpha > 1$  (FTBO avec plusieurs intégrateurs) :**  $\epsilon_t = 0$

**1.5- Consigne en parabole d'accélération a**

L'entrée est de la forme  $e(t) = a.t^2.Y(t)$  soit:  $E(p) = \frac{2.a}{p^3}$       Donc :  $\epsilon_{er} = \lim_{p \rightarrow 0} \frac{a.p^{\alpha-2}}{p^\alpha + K_{BO} \cdot \frac{N(p)}{D(p)}}$

Or :  $\lim_{p \rightarrow 0} \frac{N(p)}{D(p)} = 1$ , Par conséquent l'erreur due à une parabole d'accélération a est de :

- ☞ Une classe  $\alpha = 0$  ou 1 (FTBO avec un ou aucun intégrateur) :  $\epsilon_t = \infty$
- ☞ Une classe  $\alpha = 2$  (FTBO avec deux intégrateurs) :  $\epsilon_t = \frac{2.a}{K_{BO}}$

**2- Précision d'un asservissement avec perturbation**

**2.1- Fonction de transfert en boucle fermé**

$$F_1(p) = \frac{K_1}{p^{\alpha_1}} \cdot \frac{N_1(p)}{D_1(p)} \quad \text{et} \quad F_2(p) = \frac{K_2}{p^{\alpha_2}} \cdot \frac{N_2(p)}{D_2(p)} \quad \text{avec : } \begin{cases} N_1(p), N_2(p), D_1(p) \text{ et } D_2(p) \\ \text{des polynômes en p de} \\ \text{coefficient constant égale à 1} \end{cases}$$

Le principe de superposition permet d'écrire :  $S(p) = E(p).H_1(p) + P_e(p).H_2(p)$  avec :

$$H_1(p) = \frac{K_1.K_2 \frac{N_1(p).N_2(p)}{D_1(p).D_2(p)}}{p^{\alpha_1+\alpha_2} + K_1.K_2 \cdot \frac{N_1(p).N_2(p)}{D_1(p).D_2(p)}} \quad H_2(p) = \frac{-p^{\alpha_1} . K_2 \frac{N_2(p)}{D_2(p)}}{p^{\alpha_1+\alpha_2} + K_1.K_2 \cdot \frac{N_1(p).N_2(p)}{D_1(p).D_2(p)}}$$

**2.2- Erreur due à la perturbation**

Erreur due à la perturbation :  $\epsilon_p = \lim_{p \rightarrow 0} p.(0-S(p)) = \lim_{p \rightarrow 0} p.P_e(p) \cdot \frac{p^{\alpha_1} . K_2 \frac{N_2(p)}{D_2(p)}}{p^{\alpha_1+\alpha_2} + K_1.K_2 \cdot \frac{N_1(p).N_2(p)}{D_1(p).D_2(p)}}$

Donc pour un échelon  $P_{e0} \left( P_e(p) = \frac{P_{e0}}{p} \right)$  de perturbation :  $\epsilon_p = \lim_{p \rightarrow 0} \frac{P_{e0}.p^{\alpha_1}.K_2}{p^{\alpha_1+\alpha_2} + K_1.K_2}$

**2.3- Erreur de l'asservissement pour un échelon de perturbation**

☞ Cas où il n'y a pas d'intégrateur en amont de la perturbation :  $\alpha_1 = 0$

⇒ Si il n'y a pas d'intégrateur en aval de la perturbation :  $\alpha_2 = 0$  (Dans ce cas il n'y a aucun intégrateur dans la boucle ouverte). On a alors :

$$\epsilon_p = \lim_{p \rightarrow 0} \frac{P_{e0}.K_2}{1 + K_1.K_2} \quad \epsilon_p = \frac{P_{e0}.K_2}{1 + K_1.K_2}$$

⇒ Si il y a au moins 1 intégrateur en aval de la perturbation :  $\alpha_2 \geq 1$

$$\epsilon_p = \lim_{p \rightarrow 0} \frac{P_{e0}.K_2}{p^{\alpha_2} + K_1.K_2} = \frac{P_{e0}.K_2}{K_1.K_2} \quad \epsilon_p = \frac{P_{e0}}{K_1}$$

☞ Cas où il n'y a au moins un intégrateur en amont de la perturbation :  $\alpha_1 \geq 1$  ( $\forall \alpha_2 \geq 0$ )

$$\epsilon_p = \lim_{p \rightarrow 0} \frac{P_{e0}.p^{\alpha_1}.K_2}{p^{\alpha_1+\alpha_2} + K_1.K_2} \quad \epsilon_p = 0$$