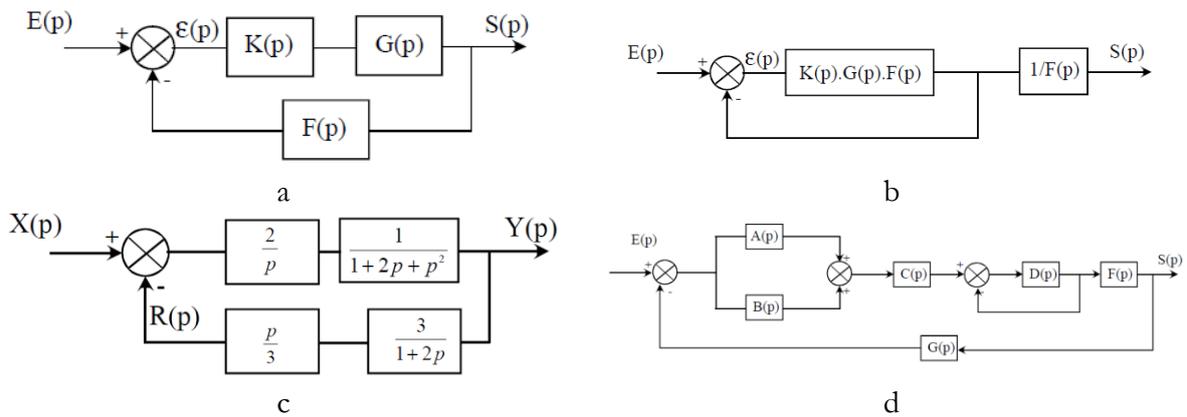


Travaux Dirigés 5

Modélisation des SLCI

Exercice 1 : Calcul de fonction de transfert

Calculer la fonction de transfert des systèmes suivants :



Exercice 2 : Cablecam de Hymatom

La société Hymatom conçoit et fabrique des systèmes de vidéosurveillance. Le système Cablecam est composé d'un chariot mobile sur quatre roues posées sur deux câbles porteurs d'une longueur de 100 m. Ces câbles servent également à alimenter la caméra et ses moteurs d'orientations qui sont liés au chariot. Un câble tracteur dont les deux extrémités sont attachées au chariot est actionné par un moteur à courant continu fixé au bâti. Le chariot transporte une caméra dont les axes, l'un vertical et l'autre horizontal peuvent être pilotés à distance par le télésurveilleur ou le logiciel de télésurveillance.



Figure 1 : le système Cablecam

On donne ci-dessous le schéma blocs de la commande du déplacement du chariot :

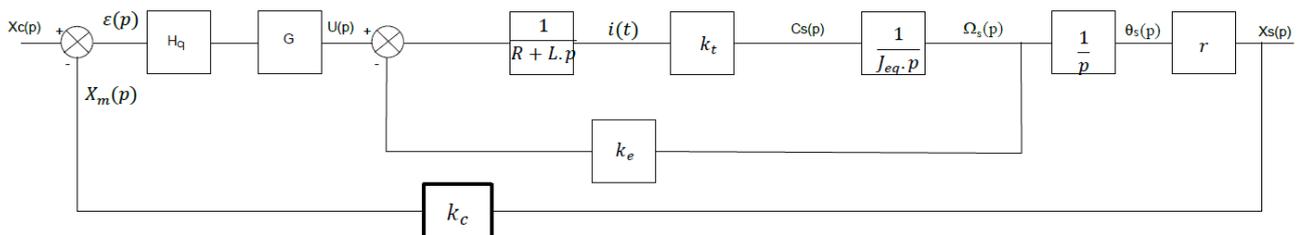


Figure 2 : schéma blocs du Cablecam

Question 1 : Déterminer par simplification du schéma bloc, la fonction de transfert du moteur : $H_m(p) = \frac{\Omega_s(p)}{U(p)}$

Question 2 : Déterminer par simplification du schéma bloc, la fonction de transfert en boucle ouverte : $FTBO(p) = \frac{X_m(p)}{\varepsilon(p)}$

Question 3 : Déterminer par simplification du schéma bloc, la fonction de transfert en boucle fermée : $FTBF(p) = \frac{X_s(p)}{X_c(p)}$

Question 4 : Déterminer l'ordre puis exprimer les paramètres caractéristiques de FTBF(p).

Exercice 3 : Commande d'un plan horizontal réglable d'empennage d'avion

Un empennage d'avion est composé principalement de deux parties :

- la première, le plan horizontal et la gouverne, qui assure la stabilité en profondeur de l'avion
- la deuxième, la queue arrière, qui assure la stabilité en direction de l'avion.

Nous nous intéressons dans ce sujet au système qui permet d'asservir en position le plan horizontal à incidence variable (qui entraîne dans son mouvement la gouverne). Les mouvements relatifs plan horizontal/gouverne ne seront pas étudiés.

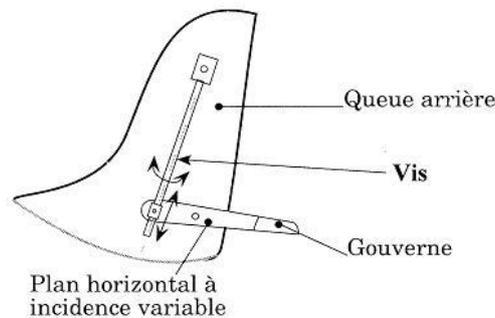


Figure 3 : l'empennage d'un avion

La commande en position du plan horizontal est assurée par un vérin à vis. Un moteur hydraulique asservi en position, à partir d'une consigne délivrée par un servomoteur, entraîne un réducteur, constitué d'un réducteur à roues coniques et d'un différentiel, lié à la vis du vérin à vis. La rotation de cette vis entraîne la translation d'un écrou qui permet le déplacement du plan horizontal.

L'inclinaison du plan horizontal est assurée par un vérin à vis. La rotation de cette vis $\theta_r(t)$ entraîne la translation $d(t)$ d'un écrou qui permet alors le déplacement $\theta_p(t)$ du plan horizontal par une structure articulée. Un moteur hydraulique commandée par un distributeur (débit noté $Q(t)$) génère un mouvement de rotation $\theta_m(t)$. Ce mouvement de rotation est transmis par l'intermédiaire d'un réducteur à la vis du vérin à vis. Un boîtier comparateur permet d'adapter l'angle de commande $\theta_c(t)$ du distributeur à partir de l'angle de consigne $\theta_c(t)$ et de l'angle $\theta_r(t)$ mesuré en sortie du réducteur.

Question 1 : Compléter le schéma-blocs fonctionnel décrivant la structure du système.

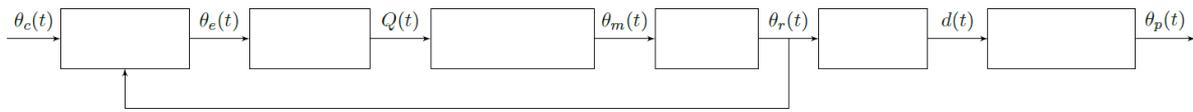


Figure 4 : schéma blocs de l'empennage d'un avion

La solution retenue pour le boîtier comparateur est un train épicycloïdal, dispositif de transmission mécanique. Ce système a la particularité de posséder 3 degrés de liberté, c'est à dire qu'il associe trois mouvements de rotation possibles. En utilisant le nombre de dents des roues intervenant dans ce système, on peut montrer que la relation caractéristique du train épicycloïdal est donnée par la formule suivante : $\theta_c + 3 \cdot \theta_r - 4 \cdot \theta_e = 0$.

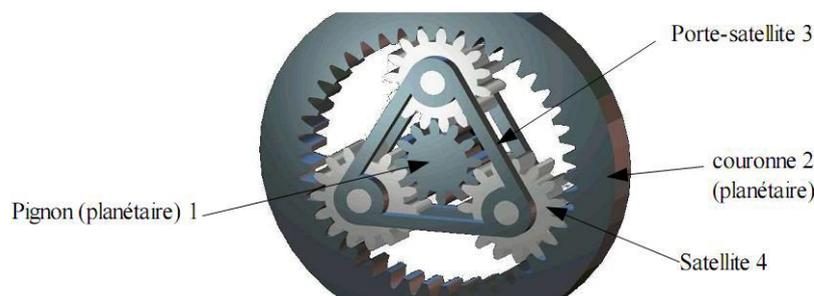


Figure 5 : exemple de train épicycloïdal

Question 2 : Proposer une modification du schéma-blocs précédent, au niveau du boîtier comparateur, en utilisant la relation précédente et un symbole de comparaison.

Le cahier des charges impose un taux de dépassement $D_{1\%}$ maximal de 20% et un système précis. Le système doit être rapide également mais ce n'est pas le critère fondamental ($t_{5\%} < 2$ s). Il doit bien évidemment être stable. Lors de la conception, plusieurs distributeurs sont disponibles. Des simulations numériques utilisant trois distributeurs différents (D_1 , D_2 et D_3) ont donné les réponses indicielles (entrée échelon de 10°) de la figure 6.

Question 3 : Après l'analyse des performances obtenues par simulation pour les 3 distributeurs, proposer un choix (justifié) qui permet au système de répondre le mieux possible au cahier des charges. Vous prendrez soin de déterminer les performances (précision, stabilité, rapidité) pour chaque résultats de simulation.

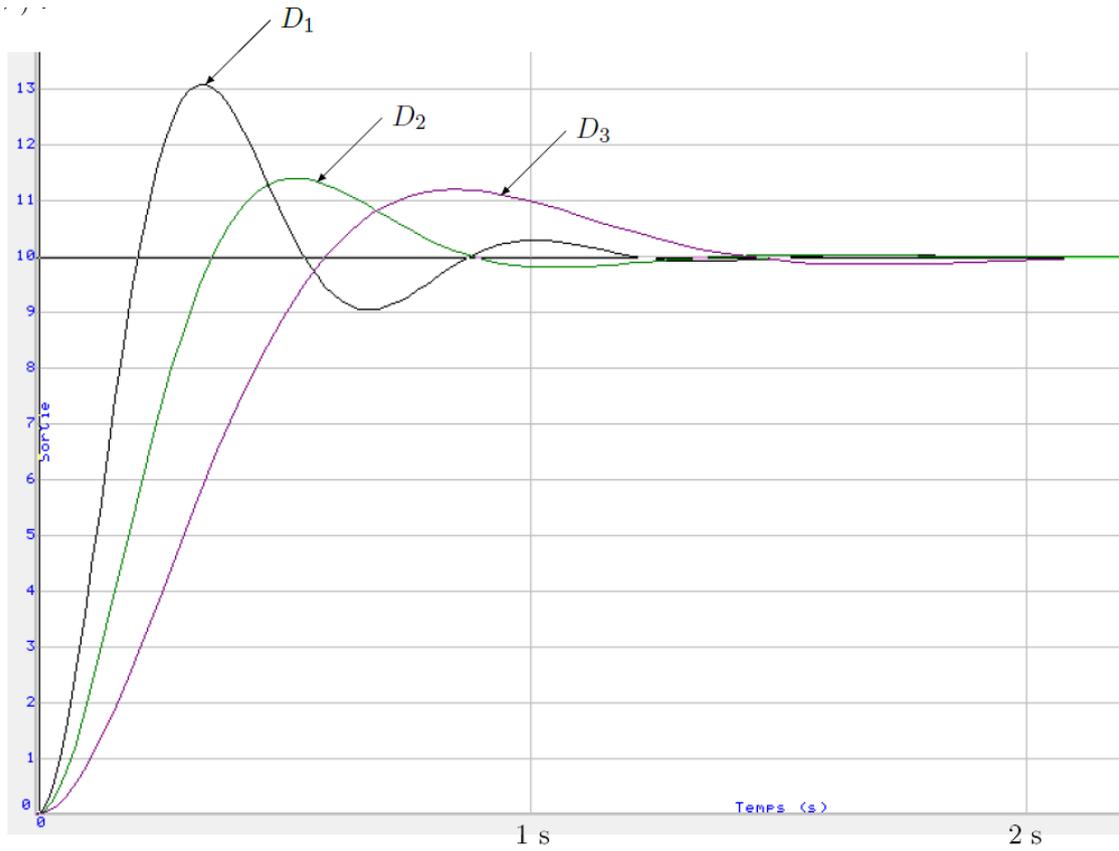


Figure 6 : réponses indicielles du système