

Exercice 1 : Radar d'avion

Q.1.

$$u_m(t) = e(t) + R \cdot i(t) = k_e \cdot \omega_m(t) + R \cdot \frac{C_m(t)}{k_m} = k_e \cdot \omega_m(t) + R \cdot \frac{J}{k_m} \cdot \frac{d\omega_m(t)}{dt}$$

On a donc l'équation différentielle suivante :

$$\frac{R \cdot J}{k_m} \cdot \frac{d\omega_m(t)}{dt} + k_e \cdot \omega_m(t) = u_m(t)$$

Q.2. Avec la transformée de Laplace, on obtient :

$$\frac{R \cdot J}{k_m} \cdot p \cdot \Omega_m(p) + k_e \cdot \Omega_m(p) = U_m(p) \Leftrightarrow \frac{\Omega_m(p)}{U_m(p)} = \frac{1}{k_e + \frac{R \cdot J}{k_m} \cdot p}$$

Q.3.

$$H_m(p) = \frac{\Omega_m(p)}{U_m(p)} = \frac{1}{k_e + \frac{R \cdot J}{k_m} \cdot p} = \frac{\frac{1}{k_e}}{1 + \frac{J \cdot R}{k_m \cdot k_e} p}$$

$$K_m = \frac{1}{k_e} \quad \text{et} \quad \tau_m = \frac{J \cdot R}{k_m \cdot k_e}$$

Q.4. Fonction de transfert d'ordre 1, les a_i sont de mêmes signes donc $H_m(p)$ est stable sans dépassement. Le pôle de cette fonction de transfert vaut $-1/\tau_m$

Q.5.

$$\omega_m(\infty) = \lim_{t \rightarrow +\infty} \omega_m(t) = \lim_{p \rightarrow 0^+} p \cdot \Omega_m(p) = \lim_{p \rightarrow 0^+} p \cdot H_m(p) \cdot \frac{U_0}{p} = \lim_{p \rightarrow 0^+} H_m(p) \cdot U_0 = K_m \cdot U_0$$

$$e_r(\infty) = (1 - K_m)U_0$$

Q.6.

$$H(p) = \frac{A \cdot H_m(p) \cdot B}{p + A \cdot H_m(p) \cdot B} = \frac{A \cdot \frac{K_m}{1 + \tau_m \cdot p} \cdot B}{p + A \cdot \frac{K_m}{1 + \tau_m \cdot p} \cdot B} = \frac{A \cdot K_m \cdot B}{p(1 + \tau_m \cdot p) + A \cdot K_m \cdot B} = \frac{A \cdot K_m \cdot B}{p + \tau_m \cdot p^2 + A \cdot K_m \cdot B}$$

$$= \frac{1}{1 + \frac{1}{A \cdot K_m \cdot B} p + \frac{\tau_m}{A \cdot K_m \cdot B} p^2}$$

Q.7.

$$K = 1 \quad \omega_0 = \sqrt{\frac{A \cdot K_m \cdot B}{\tau_m}} \quad z = \frac{\omega_0}{2} \cdot \frac{1}{A \cdot K_m \cdot B} = \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{A \cdot K_m \cdot B} \sqrt{\frac{A \cdot K_m \cdot B}{\tau_m}} = \frac{1}{2} \sqrt{\frac{1}{A \cdot K_m \cdot B \cdot \tau_m}}$$

Q.8. On observe une réponse stable avec dépassement donc les pôles ont une partie réelle négative ainsi qu'une partie imaginaire non nulle.

Q.9.

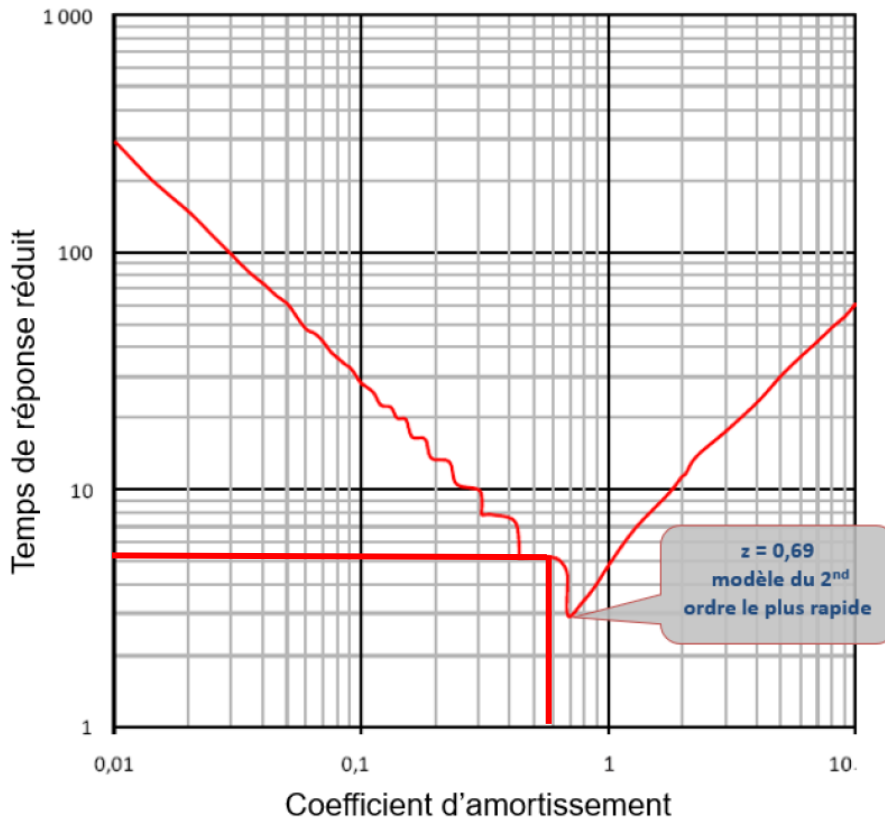
$$K = \frac{\Delta\theta_r(\infty)}{\Delta\theta_c(\infty)} = \frac{1}{1} = 1$$

$$\text{On relève } D_{1\%} = \frac{1,1 - 1}{1} = 10\% \rightarrow z = \sqrt{\frac{(\ln D_{1\%})^2}{\pi^2 + (\ln D_{1\%})^2}} = \sqrt{\frac{(\ln 0,1)^2}{\pi^2 + (\ln 0,1)^2}} = 0,58$$

$$\text{On relève à l'instant du 1er dépassement : } \frac{T_a}{2} = 0,25 \text{ s} \rightarrow T_a = 0,5 \text{ s}$$

$$\omega_0 = \frac{2\pi}{T_a \sqrt{1 - z^2}} = \frac{2\pi}{0,5 \sqrt{1 - 0,58^2}} = 15,8 \text{ rad/s}$$

Q.10. On relève $t_{r5\%} \cdot \omega_0 = 5,1 \rightarrow t_{r5\%} = \frac{5,1}{15,8} = 0,32 \text{ s}$



La bande de 5% autour de la valeur finale de $\theta_r(\infty)$ vaut $[0,95 ; 1,05]$. $\theta_r(t)$ rentre dans cette bande de façon définitive après le premier dépassement soit environ à 0,33 s ce qui correspond au résultat trouvé à l'aide de l'abaque.

Q.11. $e_{r\%}(\infty) = (1 - K) = 0\%$ ce qui est bien inférieur au 2% demandés par le cahier des charges.

Le temps de réponse obtenu est supérieur à celui du cahier des charges ($0,32 > 0,2$) donc le cahier des charges n'est pas respecté sur ce point.

Exercice 2 : Etude d'une antenne parabolique

Q.1.

$$U_m(p) = E_m(p) + (R_m + p \cdot L_m) \cdot I(p) \qquad E_m(p) = K_e \cdot \Omega_m(p)$$

$$J_m \cdot p \cdot \Omega_m(p) = C_m(p) \qquad C_m(p) = K_c \cdot I_m(p)$$

Q.2.

$$U_m(p) = E_m(p) + (R_m + p \cdot L_m) \cdot I(p) = K_e \cdot \Omega_m(p) + \frac{(R_m + p \cdot L_m) C_m(p)}{K_c}$$

$$\Leftrightarrow U_m(p) = \Omega_m(p) \left(K_e + \frac{(R_m + p \cdot L_m) \cdot J_m \cdot p}{K_c} \right)$$

$$\Leftrightarrow \frac{\Omega_m(p)}{U_m(p)} = \frac{1}{K_e + \frac{R_m \cdot J_m}{K_c} \cdot p + \frac{L_m \cdot J_m}{K_c} \cdot p^2} = \frac{\frac{1}{K_e}}{1 + \frac{R_m \cdot J_m}{K_c \cdot K_e} p + \frac{L_m \cdot J_m}{K_c \cdot K_e} p^2}$$

Q.3.

$$K = \frac{1}{K_e} \quad \omega_0 = \sqrt{\frac{K_c \cdot K_e}{L_m \cdot J_m}} \quad z = \frac{\omega_0}{2} \cdot \frac{R_m \cdot J_m}{K_c \cdot K_e} = \frac{1}{2} \sqrt{\frac{K_c \cdot K_e}{L_m \cdot J_m}} \cdot \frac{R_m \cdot J_m}{K_c \cdot K_e} = \frac{1}{2} R_m \sqrt{\frac{J_m}{K_c \cdot K_e \cdot L_m}}$$

Q.4.

$$(1 + \tau_e \cdot p) \cdot (1 + \tau_m \cdot p) = 1 + (\tau_e + \tau_m)p + \tau_e \cdot \tau_m \cdot p^2 \approx 1 + \tau_m \cdot p + \tau_e \cdot \tau_m \cdot p^2 \quad \text{car } \tau_e \ll \tau_m$$

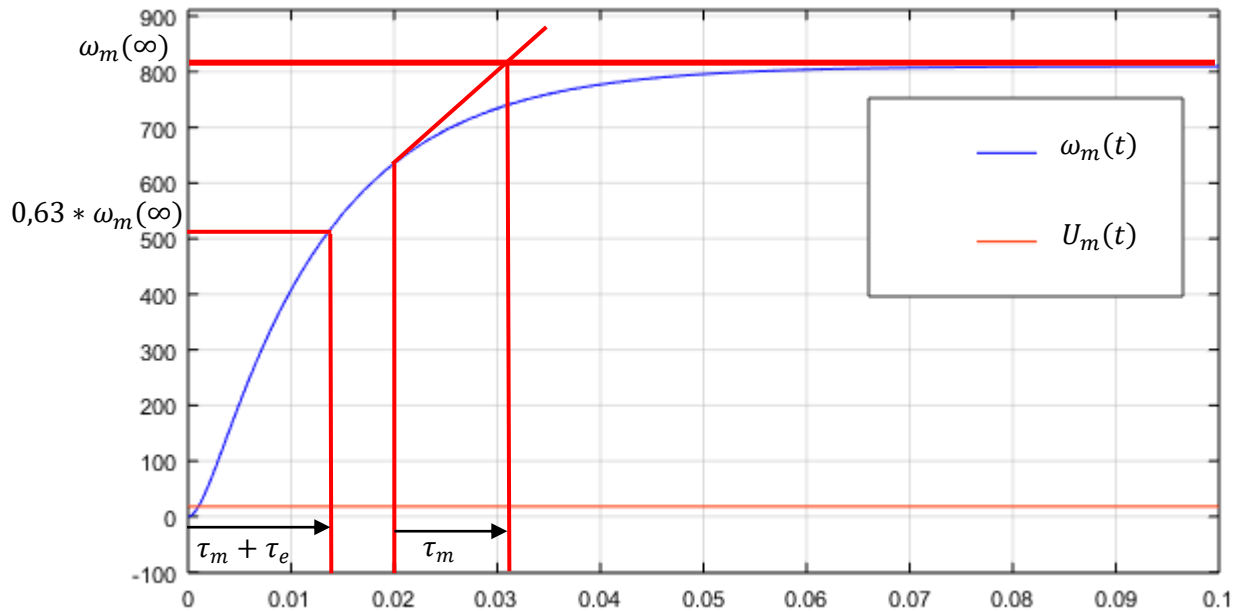
$$= 1 + \frac{R_m \cdot J_m}{K_e \cdot K_c} p + \frac{L_m}{R_m} \cdot \frac{R_m \cdot J_m}{K_e \cdot K_c} p^2 = 1 + \frac{R_m \cdot J_m}{K_e \cdot K_c} p + \frac{L_m \cdot J_m}{K_c \cdot K_e} p^2$$

On retrouve bien le même dénominateur que celui de la fonction de transfert $H(p)$.

Q.5. $u_m(t) = U_0$ quand $t > 0$ et de $U_m(p) = U_0/p$.

Q.6. On sait que $\Delta u_m(\infty) = 18 \text{ V}$, on relève que $\Delta \omega_m(\infty) = 810 \text{ rad/s}$ donc

$$K = \frac{\Delta \omega_m(\infty)}{\Delta u_m(\infty)} = \frac{810}{18} = 45 \frac{\text{rad}}{\text{s} \cdot \text{V}}$$



Grâce à l'intersection entre la tangente de $\omega_m(t)$ et $\omega_m(\infty)$ on relève $\tau_m = 0,012 \text{ s}$

Vu que $\Delta\omega_m(\infty) = 810 \text{ rad/s}$ alors $0,63 \cdot \Delta\omega_m(\infty) = 510 \text{ rad/s}$

L'instant où l'on atteint $0,63 \cdot \omega_m(\infty)$ correspond à $\tau_m + \tau_e = 0,013 \text{ s}$ donc

$$\tau_e = 0,013 - \tau_m = 0,013 - 0,012 = 0,001 \text{ s}$$

On a alors la fonction de transfert :

$$H(p) = \frac{45}{(1 + 0,001 \cdot p) \cdot (1 + 0,013 \cdot p)}$$

Q.7. $H(p)$ est une fonction de transfert du second ordre donc la tangente à l'origine est horizontale

Q.8. En ne considérant que le pôle dominant (donc la plus grande constante de temps), on a alors :

$$H(p) = \frac{K}{1 + \tau_m \cdot p}$$

Q.9. $H(p)$ correspond à la fonction de transfert associée à l'équation différentielle d'ordre 1 suivante :

$$\tau_m \frac{d\omega_m(t)}{dt} + \omega_m(t) = K \cdot U_0$$

On a alors :

$$\omega_m(t) = K \cdot U_0 \left(1 - e^{-\frac{t}{\tau_m}} \right)$$

Q.10.

$$\omega_m(\infty) = \Delta\omega_m(\infty) = K \cdot \Delta u_m(\infty) = K \cdot U_0 = 45 \cdot 18 = 810 \text{ rad/s}$$

$$N_{m \max} = \frac{60 \cdot \omega_m(\infty)}{2\pi} = \frac{60 \cdot 810}{2\pi} = 7735 \text{ tr/min} < 8000 \text{ tr/min}$$

Q.11.

$$K_T = 1 \quad \omega_{0T} = \sqrt{\frac{K_a \cdot K}{\tau_m \cdot N}} \quad z = \frac{\omega_0}{2} \cdot \frac{N}{K_a \cdot K} = \frac{1}{2} \sqrt{\frac{K_a \cdot K}{\tau_m \cdot N}} \cdot \frac{N}{K_a \cdot K} = \frac{1}{2} \sqrt{\frac{N}{K_a \cdot K \cdot \tau_m}}$$

Q.12. Pour une fonction d'ordre 2 soumise à un échelon, on sait que $e_{r\%}(\infty) = |1 - K_T| = 0\%$. Il n'y a alors pas d'erreur statique donc on respecte bien le cahier des charges.

Q.13. Pour minimiser le temps de réponse, il faut imposer une valeur de K_a permettant d'avoir un coefficient d'amortissement $z_T = 0,69$ (voir abaque). On a alors :

$$0,69 = \frac{1}{2} \sqrt{\frac{N}{K_a \cdot K \cdot \tau_m}} \Leftrightarrow 4 \cdot 0,69^2 = \frac{N}{K_a \cdot K \cdot \tau_m}$$

$$\Leftrightarrow K_a = \frac{N}{4 \cdot 0,69^2 \cdot K \cdot \tau_m} = \frac{23328}{4 \cdot 0,69^2 \cdot 45 \cdot 0,012} = 22040 \text{ V/rad}$$