

2ème Partie

- 5 - Le procédé ayant évolué, le calculateur doit commander désormais plusieurs moteurs simultanément. La période d'échantillonnage T ne peut plus avoir la valeur précédente. Elle est prise égale à 0,01s.

La synthèse du correcteur numérique se fera à l'aide de la Transformation en W .

Il est rappelé que cette méthode consiste à ne pas faire d'approximation et à considérer le vrai procédé vu du calculateur, puis à faire le changement de variable suivant :

$$z = \frac{1+w}{1-w},$$

ou encore

$$w = \frac{1-z^{-1}}{1+z^{-1}},$$

$$\text{avec } w = j\nu,$$

$$\text{et } \nu = \text{tg}\left(\frac{T}{2}\omega\right), \text{ pseudo-pulsation, sans unité.}$$

Dans le domaine pseudo-continu (où $w = j\nu$), il est alors possible d'appliquer les mêmes méthodes d'étude et de synthèse que dans le domaine continu (où $p = j\omega$).

- . Déterminer la transmittance du procédé vu du calculateur, $G_0(p)$.
 - . En déduire la transmittance discrète du procédé vu du calculateur $G_0(z)$.
 - . En déduire, à l'aide de la Transformation en W , la transmittance dans le domaine pseudo-continue $G_0(w)$.
- 6 - A l'aide de la Transformation en W , la transmittance pseudo-continue du procédé $G_0(w)$ est donnée par l'expression suivante :

$$G_0(w) = 0,11 \frac{\left(1 + \frac{w}{96}\right) (1-w)}{w \left(1 + \frac{w}{31,25 \cdot 10^{-3}}\right)}$$

- . D'après le cahier des charges, déterminer la pseudo-pulsation au gain unité ν_u .
 - . Tracer les diagrammes asymptotiques de la pseudo-réponse en fréquences $G_0(j\nu)$.
 - . La commenter.
 - . Déterminer $|G_0(j\nu_u)|_{\text{dB}}$ et $\text{Arg}[G_0(j\nu_u)]^\circ$, le module et l'argument de $G_0(j\nu)$ à cette pseudo-pulsation.
 - . En déduire, en justifiant votre choix, le type de correcteur $C_W(w)$ qu'il faut synthétiser pour satisfaire au cahier des charges.
- 7 - En déduire la fonction de transfert discrète du correcteur numérique $C_W(z^{-1})$.
- 8 - En déduire l'équation récurrente du correcteur numérique qui sera implantée.

Examen d'Automatique

UV I2C "Circuits et Systèmes"

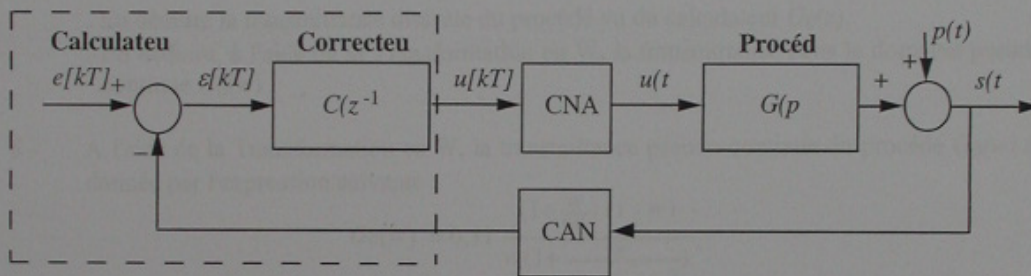
Module AU 103

(2h - Documents autorisés)

14 Juin 2006

L'objectif de ce travail consiste à effectuer la commande numérique de la position du moteur qui contrôle la rotation d'une antenne satellite TV.

Le moteur à courant continu commandé en tension par l'induit, de transmittance $G(p)$ (ensemble hâcheur + moteur + charge + capteur), est commandé en position par un calculateur conformément au schéma fonctionnel suivant :



avec $G(p) = \frac{22}{p(1+0,16p)}$, en négligeant la constante de temps électrique.

Le cahier des charges impose :

- . en régulation : que le rejet des perturbations de sortie $p(t)$ se fasse avec un temps de réponse à 95%, $t_r = 0,15s$, sachant que $t_r = 3\tau = 3/\omega_u$, ω_u étant la pulsation au gain unité ;
- . en asservissement : un premier dépassement de l'ordre de 10%, ce qui impose une marge de phase de l'ordre de 60° .

1ère Partie

- 1 - La période d'échantillonnage T est prise égale à 1 ms ; justifiez ce choix.
L'approche choisie pour faire la synthèse du correcteur numérique est la Transformation en Δ ; justifiez ce choix.
- 2 - Appliquer cette approche. Pour cela, d'après le cahier des charges :
 - . Déterminer la pulsation au gain unité ω_u .
 - . Déterminer $|G(j\omega_u)|_{dB}$ et $\text{Arg}[G(j\omega_u)]^\circ$, le module et l'argument de $G(j\omega)$ à cette pseudo-pulsation.
 - . Déterminer le correcteur $C_A(p)$ qui convient.
- 3 - En déduire la fonction de transfert discrète du correcteur numérique $C_A(z^{-1})$.
- 4 - En déduire l'équation récurrente du correcteur numérique qui sera implantée.