

1. Généralités sur les systèmes

11. Définition

Un système physique est un ensemble d'éléments liés entre eux dans le but de réaliser une tâche donnée. Ce système peut être de nature électrique, mécanique, pneumatique, hydraulique, électromécanique, etc. Ce processus soumis aux lois physiques est caractérisé par des grandeurs de deux types : les entrées et les sorties (voir figure 1a).

12. Transformée de LAPLACE

A toute fonction $f(t)$ on associe une fonction $F(p)$ de la variable complexe p et on écrit : $L[f(t)]=F(p)$
On a les propriétés suivantes :

- ☑ Dérivation : $L[f'(t)]=p.F(p)-f(0)$, on a très souvent $f(0)=0$.
- ☑ Intégration : $L[\int f(t).dt]=F(p)/p$.
- ☑ Théorème de la valeur initiale : $\lim_{t \rightarrow 0} f(t) = \lim_{p \rightarrow \infty} [p.F(p)]$.
- ☑ Théorème de la valeur finale : $\lim_{t \rightarrow \infty} f(t) = \lim_{p \rightarrow 0} [p.F(p)]$.

13. Fonction de transfert

Soit le système de la figure 1b qui présente une entrée $E(p)$ et une sortie $S(p)$.
Sa fonction de transfert est telle que : $H(p)=S(p)/E(p)$

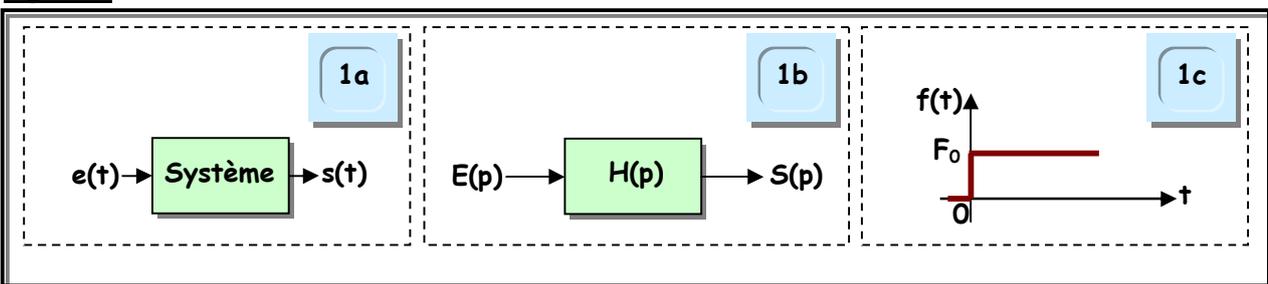
14. Fonction échelon

Une fonction $f(t)$ est dite de type échelon si son allure est conforme à celle de la figure 1c.
 $f(t)$ peut s'écrire : $f(t)=F_0.\delta(t)$ avec $\delta(t)=0$ pour $t < 0$ et $\delta(t)=1$ pour $t \geq 0$.
sa transformée de LAPLACE est : $L[f(t)]=F_0/p$

15. Réponse indicielle

L'évolution de la sortie $s(t)$ suite à un échelon d'entrée $e(t)$ s'appelle la réponse indicielle.

Figure 1



2. Système du premier ordre

21. Définition

Un système physique d'entrée $e(t)$ et de sortie $s(t)$ est dit du premier ordre s'il est régi par une équation différentielle du premier ordre à coefficients constants de la forme : $\tau.[ds(t)/dt]+s(t)=e(t)$
avec τ constante du temps ($\tau > 0$), caractérise l'évolution de $s(t)$.

22. Fonction de transfert

L'expression générale de la fonction de transfert d'un système du premier ordre s'écrit :
 $H(p)=H_0/(1+\tau p)$ avec H_0 transfert statique de $H(p)$.

23 Solution de l'équation différentielle

La solution générale de l'équation différentielle du 1^{er} ordre est de la forme : $s(t) = s_f + [(s_i - s_f) \cdot \exp(-t/\tau)]$.

- ☑ s_i : valeur initiale de $s(t)$ ou valeur à l'instant $t=0$ notée $s(0)$.
- ☑ s_f : valeur finale de $s(t)$ ou valeur à l'instant $t=\infty$ notée $s(\infty)$.

24. Réponse indicielle de $s(t)$

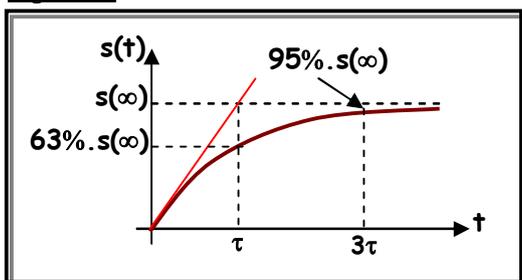
La réponse indicielle de la sortie $s(t)$ suite à un échelon d'entrée est celle de la figure 2.

La courbe $s(t)$ possède les propriétés suivantes :

- ☑ L'asymptote horizontale coupe la tangente à l'origine à l'instant $t=\tau$.
- ☑ A $t=\tau$ la sortie $s(t)$ atteint 63% de $s(\infty)$: $s(\tau) = 0,63 \cdot s(\infty)$.

Le temps de réponse à 5% est le temps au bout duquel $s(t)$ atteint 95% de $s(\infty)$: $tr_{5\%} = 3\tau$.

Figure 2



25. Exemples

251. Système électrique : Circuit RC de la figure 3

$ve(t) = R \cdot i(t) + vs(t)$ avec $i(t) = C \cdot [dvc(t)/dt] = C \cdot [dvs(t)/dt] \Rightarrow \tau \cdot [dvs(t)/dt] + vs(t) = ve(t)$ avec $\tau = RC$.

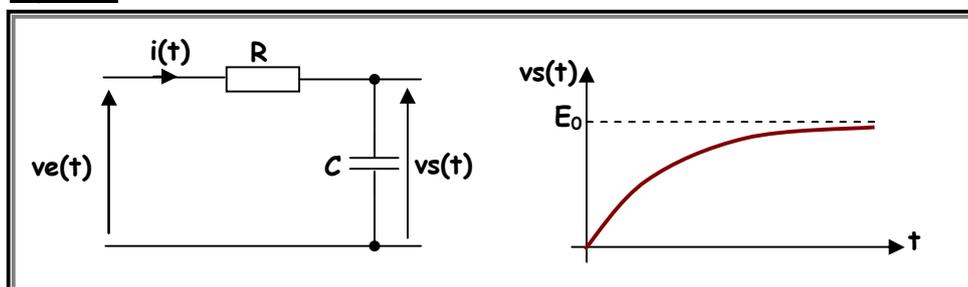
La fonction de transfert du circuit RC est telle que : $H(p) = Vs(p)/Ve(p) = 1/(1 + RCp)$ avec $H_0 = 1$ et $\tau = RC$.

$ve(t)$ est un échelon d'amplitude E_0 : $ve(t) = E_0 \cdot \delta(t)$

On suppose que le condensateur est initialement déchargé : $vs(0) = 0V$.

$\Rightarrow vs(t) = E_0 \cdot [1 - \exp(-t/\tau)]$ avec $vs(\infty) = E_0$ et $vs(0) = 0V$.

Figure 3



252. Système hydraulique : figure 4

Considérons un réservoir, de surface S , initialement vide :

- ☑ q_e , grandeur d'entrée du système, présente le débit de remplissage du réservoir. C'est un échelon d'amplitude Q_0 : débit constant à partir de $t=0$.
- ☑ q_v constitue le débit de vidage du réservoir. Il est proportionnel au niveau n du liquide, grandeur de sortie du système, par la relation $q_v = k \cdot n$.
- ☑ Le volume v du liquide dans le réservoir s'écrit $v = S \cdot n$ alors que sa variation est $dv(t)/dt = S[dn(t)/dt]$.
 $q_e - q_v = dv(t)/dt = S[dn(t)/dt] \Rightarrow Q_0 - k \cdot n = S[dn(t)/dt]$

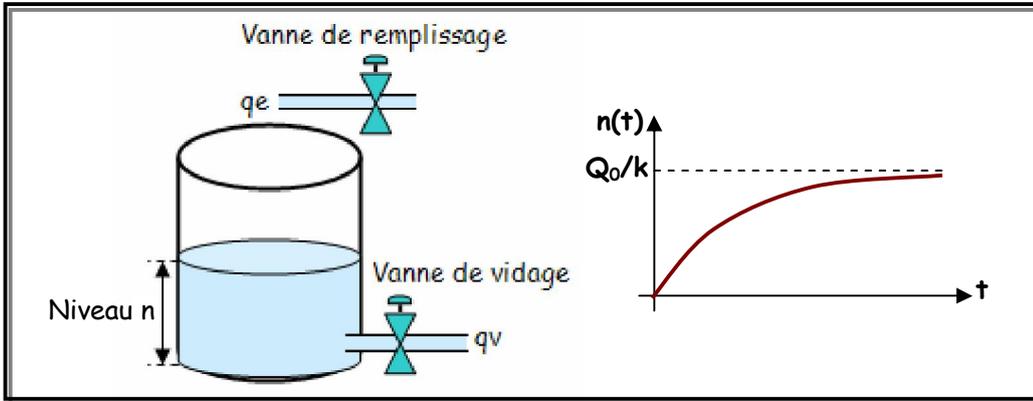
$\Rightarrow Q_0/k = (S/k)[dn(t)/dt] + n \Rightarrow Q_0/k = \tau \cdot [dn(t)/dt] + n$ avec $\tau = S/k$.

$\Rightarrow n(t) = Q_0/k \cdot [1 - \exp(-t/\tau)]$ avec $n(\infty) = Q_0/k$ et $n(0) = 0$.

La fonction de transfert liant le debit d'entree $Q_e(p)$ et le niveau de sortie $N(p)$ est telle que :

$H(p) = N(p)/Q_e(p) = (1/k) / [1 + (S/k)p]$ avec $H_0 = 1/k$ et $\tau = S/k$.

Figure 4



Fonction Traiter

3. Systeme du second ordre

31. Definition

Un systeme physique d'entree $e(t)$ et de sortie $s(t)$ du 2^{eme} ordre est regi par une equation differentielle du deuxieme ordre a coefficients constants de la forme : $(1/\omega_0^2) \cdot [d^2s(t)/dt^2] + (2m/\omega_0) \cdot [ds(t)/dt] + s(t) = e(t)$

☑ ω_0 : pulsation propre du systeme.

☑ m : coefficient d'amortissement. Il est toujours positif ($m > 0$) et sans unite.

32. Fonction de transfert

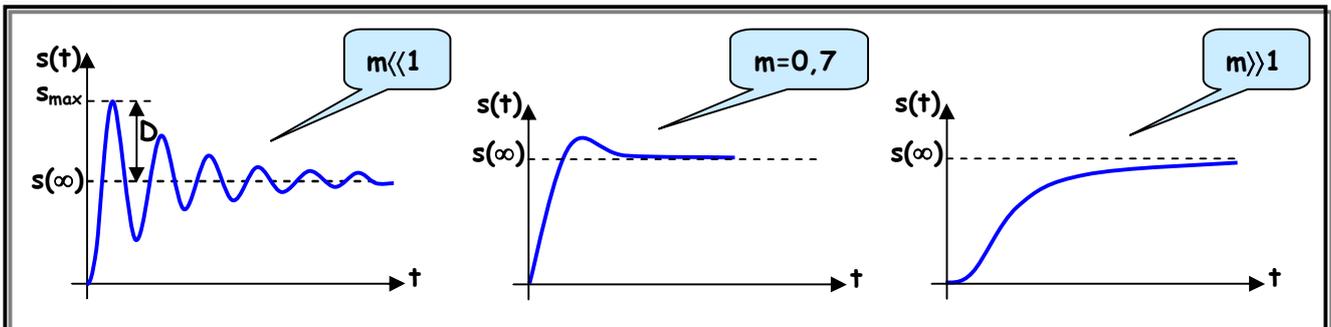
L'expression generale de la fonction de transfert d'un systeme du second ordre s'ecrit :

$H(p) = H_0 / [1 + (2mp/\omega_0) + (p/\omega_0)^2]$ avec H_0 transfert statique de $H(p)$.

33 Solution de l'equation differentielle

La solution generale de l'equation differentielle depend de la valeur de m . La figure 5 illustre l'allure de $s(t)$ suite a un echelon d'entree $e(t)$ et ceci pour trois cas particuliers des valeurs de m .

Figure 5



☑ Pour $m \ll 1$: Le systeme est pseudo oscillant ou oscillatoire amorti avec un depassement important.

☑ Pour $m \gg 1$: Le systeme est lent et ne presente aucun depassement.

\Rightarrow On n'a pas interet a avoir ni $m \ll 1$, ni $m \gg 1$. La valeur optimale de m est 0,7 : $tr_{5\%} = (0,44 \cdot 2\pi) / \omega_0$ et un depassement n'excédant pas 5%.

34. Exemples

341. Systeme electrique : Circuit RLC de la figure 6

$$v_e(t) = Ri(t) + L \frac{di(t)}{dt} + v_s(t) = RC \frac{dv_s(t)}{dt} + LC \frac{d^2v_s(t)}{dt^2} + v_s(t)$$

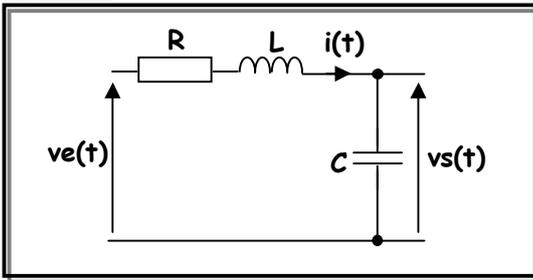
Pour une entree echelon telle que $v_e(t) = E_0 \cdot \delta(t)$, on aura :

$$LC \frac{d^2v_s(t)}{dt^2} + RC \frac{dv_s(t)}{dt} + v_s(t) = E_0$$

Par identification, on trouve : $\omega_0 = 1/(LC)^{1/2}$, $m = (R/2)(C/L)^{1/2}$ et $s(\infty) = E_0$.

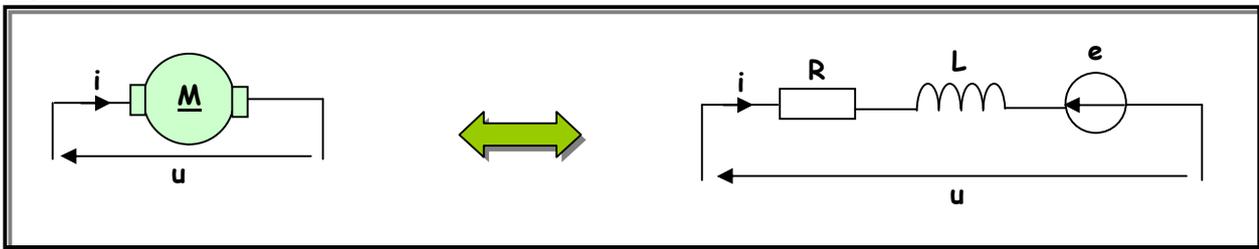
La fonction de transfert du circuit RLC est telle que : $H(p) = V_s(p)/V_e(p) = 1/(1 + RCp + LCp^2)$ avec $H_0 = 1$.

Figure 6



342. Systeme electromecanique de la figure 7 : Moteur a courant continu

Figure 7



On suppose que le moteur est a flux constant, les frottements sont negliges et le fonctionnement est a vide.

(1) : $u = Ri + [L(di/dt)] + e$

R et L : resistance et inductance de l'induit, e : force contre electromotrice du moteur.

(2) : $C_{em} = ki$ et $e = k\Omega$

C_{em} : couple electromagnetique (N.m) et k : coefficient de vitesse (V.s/rad) ou de couple (N.m/A).

(3) : $C_m - C_r = J(d\Omega/dt)$ et $C_m = C_u + C_{em} - C_p$

C_r : couple resistant (N.m) et J : moment d'inertie de l'ensemble mobile en rotation (Kg.m²).

C_m : couple moteur, C_u : couple utile et C_p : couple des pertes collectives (pertes mecaniques et pertes fer).

Si on neglige C_p on aura a vide ($C_r = 0$) : $C_{em} = ki = J(d\Omega/dt)$

La combinaison des equations conduit a l'equation differentielle : $(LJ/k^2)d^2\Omega/dt^2 + (RJ/k^2)d\Omega/dt + \Omega = u/k$.

Pour une entree echelon d'amplitude U_0 telle que $u(t) = U_0 \cdot \delta(t)$, on aura :

$$(LJ/k^2)d^2\Omega/dt^2 + (RJ/k^2)d\Omega/dt + \Omega = U_0/k$$

Par identification, on trouve : $\omega_0 = k/(LJ)^{1/2}$, $m = (R/2k)(J/L)^{1/2}$ et $\Omega(\infty) = U_0/k$.

La fonction de transfert liant la vitesse $\Omega(p)$ a la tension d'alimentation $U(p)$ est telle que :

$$H(p) = \Omega(p)/U(p) = (1/k) / [1 + (RJ/k^2)p + (LJ/k^2)p^2]$$
 avec $H_0 = 1/k$.

Remarque :

Si on neglige l'inductance L, l'equation differentielle se reduit a : $u/k = (RJ/k^2)d\Omega/dt + \Omega$

⇒ Le moteur a courant continu est equivalent a un systeme du 1^{er} ordre.

Par identification, on trouve : $\tau = RJ/k^2$ et $\Omega(\infty) = U_0/k$.

La fonction de transfert se reduit a $H(p) = \Omega(p)/U(p) = (1/k) / [1 + (RJ/k^2)p]$ avec $H_0 = 1/k$.