

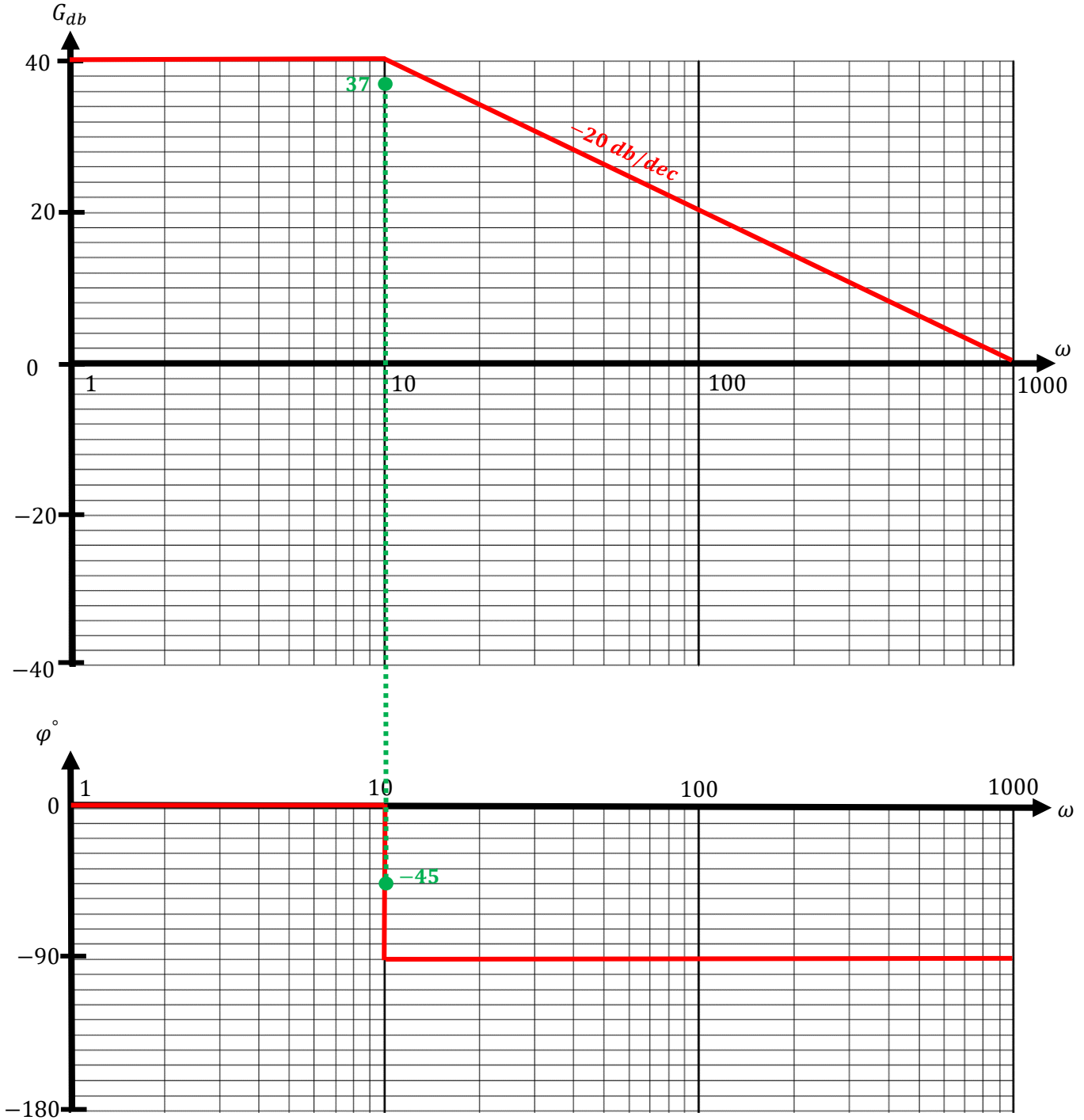
## Exercice 1: Diagramme de Bode

$$H_1(p) = \frac{100}{1 + 0,1p}$$

$$e(t) = 2 \sin(10t)$$

Question 1: Répondre aux questions pour la fonction  $H_1(p)$

### Document réponse Q1



Dernière mise à jour	Performances des systèmes asservis	Denis DEFAUCHY
22/09/2019		TD2 - Correction

$e(t) = 2 \sin(10t)$	
Lecture graphique	Formules (peu utile)
$20 \log(\underline{H}) = 40$ $ \underline{H}  = 10^{\frac{40}{20}} = 100$ $\varphi = -\frac{\pi}{4} = -0,79$ On peut faire mieux en ce point particulier : $20 \log(\underline{H}) = 37$ $ \underline{H}  = 10^{\frac{37}{20}} = 70,8$ $\varphi = -\frac{\pi}{4} = -0,79$	$H(j\omega) = \frac{K}{1 + jT\omega}$ $ H(j\omega)  = \frac{K}{\sqrt{1 + T^2\omega^2}} = \mathbf{70,71}$ $20 \log( H(i\omega) ) = \mathbf{36,99}$ $\varphi = \arg\left(\frac{K}{1 + jT\omega}\right) = -\arg(1 + jT\omega)$ $\varphi = \arg(1 - jT\omega)$ $\text{sign}(\cos\varphi) = \text{sign}(1) = 1$ $\varphi = \arctan(-T\omega) = \mathbf{-0,79}$
Calcul	
$H_1(10j) = \frac{100}{1 + j}$ $\varphi = \arg\left(\frac{100}{1 + j}\right) = -\arg(1 + j) = -\tan^{-1} 1 = -\frac{\pi}{4}$	
$s(t) = 200 \sin(10t - 0,79)$	$s(t) = 141,42 \sin(10t - 0,79)u(t)$

Dernière mise à jour	Performances des systèmes	Denis DEFAUCHY
22/09/2019	asservis	TD2 - Correction

**Question 2: Répondre aux questions pour la fonction  $H_2(p)$**

$$H_2(p) = \frac{100}{1 + 0,11p + 0,001p^2}$$

$$e(t) = 10\sin(50t)$$

**Méthode :** Vérifier si le dénominateur est factorisable en calculant son discriminant ou  $z$ .

$$H_2(p) = \frac{100}{1 + 0,11p + 0,001p^2}$$

$$\Delta = 0,11^2 - 4 * 0,001 * 1 = 0,0081 = 0,09^2$$

$$p_i = \frac{-0,11 \pm 0,09}{2 * 0,001} = \begin{cases} \frac{-0,11 + 0,09}{2 * 0,001} = \frac{-0,02}{2 * 0,001} = -10 \\ \frac{-0,11 - 0,09}{2 * 0,001} = \frac{-0,2}{2 * 0,001} = -100 \end{cases}$$

$$0,001p^2 + 0,11p + 1 = \mathbf{0,001}(p + 100)(p + 10) = (1 + 0,01p)(1 + 0,1p)$$

$$H_2(p) = \frac{100}{(1 + 0,01p)(1 + 0,1p)}$$

**Attention :** Les erreurs souvent rencontrées ici sont de considérer le « a » de  $ap^2 + bp + c$  valant 1 car on lit de gauche à droite  $c + bp + ap^2$ , à la fois dans le dénominateur des racines et dans la factorisation (mis en gras ci-dessus) – Ou vous oublier de vous ramener à la forme  $(1 + \dots p)$  au dénominateur en passant  $10^3$  au numérateur ☺ et parfois en interprétant mal les 2 pulsations de coupure 100 ou 0,01 et 10 ou 0,1...

Calcul des coefficients caractéristiques (non obligatoire) :

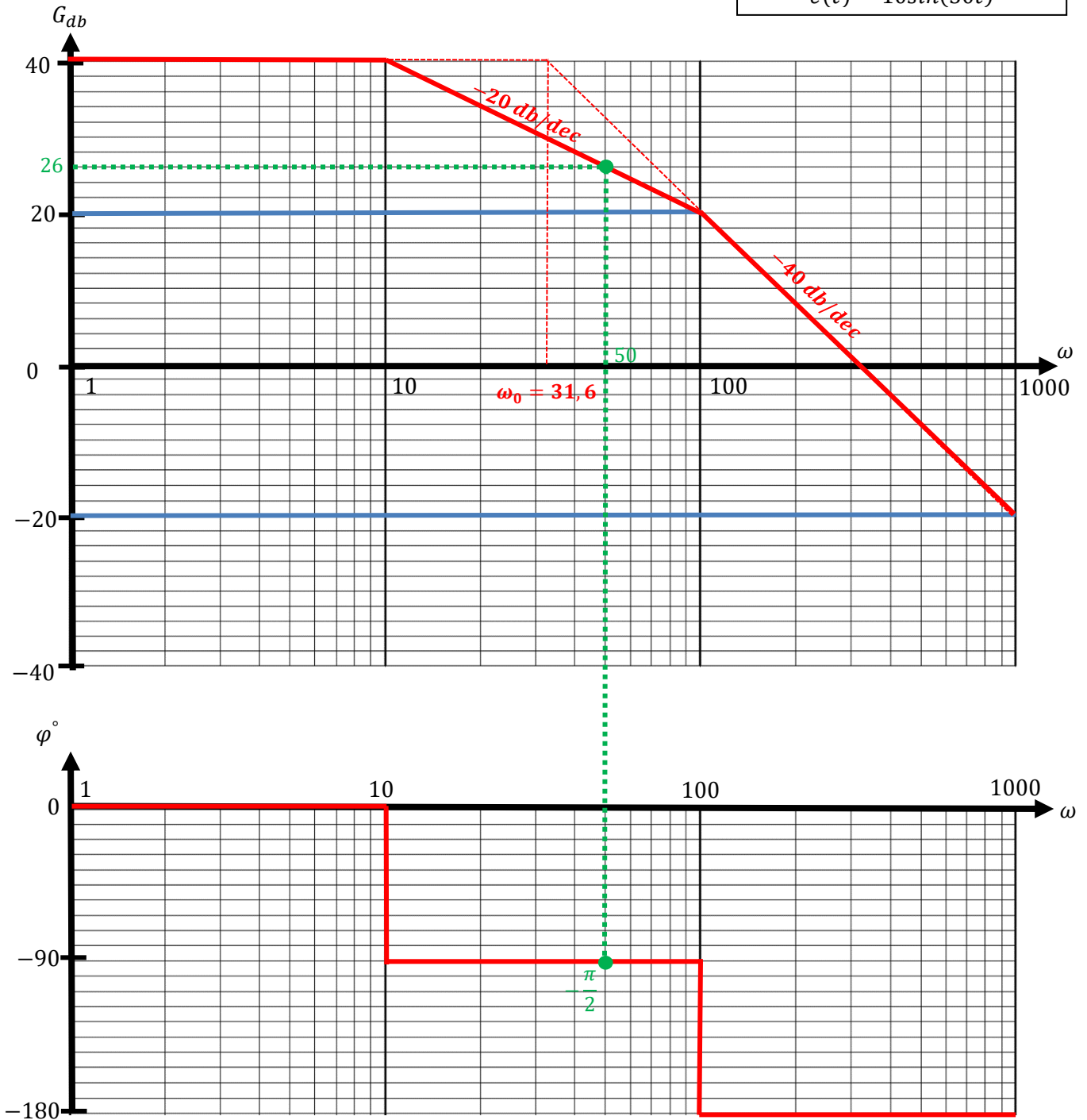
$$H_2(p) = \frac{100}{1 + 0,11p + 0,001p^2} = \frac{K}{1 + \frac{2z}{\omega_0}p + \frac{1}{\omega_0^2}p^2}$$

$$\begin{cases} K = 100 \\ \omega_0 = \sqrt{1000} = 10\sqrt{10} = 31,6 \\ z = \frac{31,6}{2} * 0,11 = 1,73 \end{cases}$$

## Document réponse Q2

$$H_2(p) = \frac{100}{1 + 0,11p + 0,001p^2}$$

$$e(t) = 10\sin(50t)$$



**Attention** : je vois trop souvent des élèves qui quand ils cherchent à placer 50, partent de 0 dans leur tête et qui compte donc 10, 20, 30... à partir de la graduation après 10. Ils décalent donc tout vers la droite d'une graduation. Après 10, il faut compter à partir de 20 !

Dernière mise à jour 22/09/2019	Performances des systèmes asservis	Denis DEFAUCHY TD2 - Correction
------------------------------------	---------------------------------------	------------------------------------

$e(t) = 10\sin(50t)$	
Lecture graphique	Formules (peu utile)
$\log 50 = 1,7$ $1 \rightarrow 40$ $2 \rightarrow 20$ $1,7 \rightarrow 40 - 0,7 * 20 = 26$ $20 \log  H(j\omega)  = 26$ $ H(j\omega)  = e^{\frac{26}{20} \ln 10} = 20$ $\varphi = -\frac{\pi}{2} = -1,57$	$H(j\omega) = \frac{K}{(1 + jT_1\omega)(1 + jT_2\omega)}$ $H(j\omega) = \frac{K}{1 - T_1T_2\omega^2 + j(T_1 + T_2)\omega}$ $ H(j\omega)  = \frac{K}{\sqrt{(1 - T_1T_2\omega^2)^2 + (T_1 + T_2)^2\omega^2}}$ $ H(j\omega)  = \mathbf{17,54}$ $20 \log( H(j\omega) ) = \mathbf{24,88}$ $\varphi = \arg\left(\frac{K}{(1 - T_1T_2\omega^2) + j(T_1 + T_2)\omega}\right)$ $\varphi = -\arg((1 - T_1T_2\omega^2) + j(T_1 + T_2)\omega)$ $\varphi = \arg((1 - T_1T_2\omega^2) - j(T_1 + T_2)\omega)$ $\cos(\varphi) = \frac{1 - T_1T_2\omega^2}{\sqrt{(1 - T_1T_2\omega^2)^2 + ((T_1 + T_2)\omega)^2}}$ $\sin(\varphi) = \frac{-(T_1 + T_2)\omega}{\sqrt{(1 - T_1T_2\omega^2)^2 + ((T_1 + T_2)\omega)^2}}$ $\sin(\varphi) < 0$ $\varphi = -\cos^{-1}\left(\frac{(1 - T_1T_2\omega^2)}{\sqrt{(1 - T_1T_2\omega^2)^2 + ((T_1 + T_2)\omega)^2}}\right)$ $\varphi = -\cos^{-1}\left(\frac{-1,5}{5,7}\right) = -\cos^{-1}(-0,26) = \mathbf{-1,84 \text{ rd}}$
Calcul	
<p>Il serait dommage de ne pas profiter de la factorisation, surtout pour la phase !</p> $H(50j) = \frac{100}{(1 + 0,01 * 50j)(1 + 0,1 * 50j)} = \frac{100}{(1 + 0,5j)(1 + 5j)}$ $ H(j\omega)  = \left  \frac{100}{(1 + 0,5j)(1 + 5j)} \right  = \frac{100}{\sqrt{1 + 0,5^2}\sqrt{1 + 5^2}} = \frac{100}{\sqrt{1,25}\sqrt{26}} = \mathbf{17,54}$ $\varphi = \arg\left(\frac{100}{(1 + 0,5j)(1 + 5j)}\right) = -\arg(1 + 0,5j) - \arg(1 + 5j) = -\tan^{-1} 0,5 - \tan^{-1} 5$ $= \mathbf{-1,84}$	
$s(t) = 200 \sin(50t - 1.57)$	$s(t) = 175,41\sin(50t - 1,84)u(t)$

Dernière mise à jour	Performances des systèmes asservis	Denis DEFAUCHY
22/09/2019		TD2 - Correction

**Question 3: Répondre aux questions pour la fonction  $H_3(p)$**

$$H_3(p) = \frac{10}{1 + 0,1p + 0,01p^2}$$

$$e_1(t) = 2\sin(10t)$$

$$e_2(t) = 2\sin(100t)$$

**Méthode :** Vérifier si le dénominateur est factorisable en calculant son discriminant ou  $z$ .

$$H_3(p) = \frac{10}{1 + 0,1p + 0,01p^2}$$

$$\Delta = 0,1^2 - 4 * 1 * 0,01 = -0,03$$

Déterminons les coefficients caractéristiques :

$$H_3(p) = \frac{10}{1 + 0,1p + 0,01p^2}$$

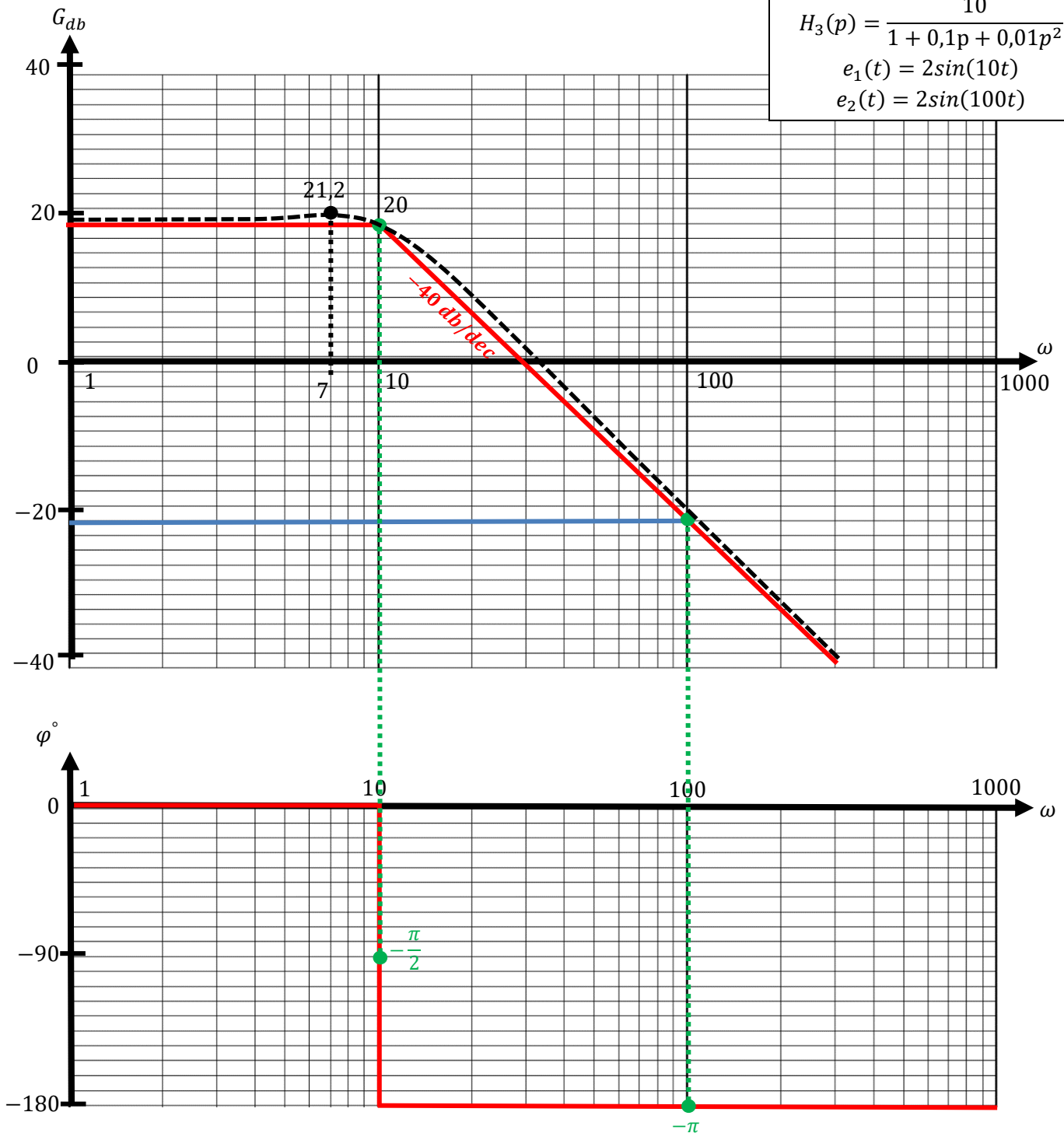
$$\begin{cases} K = 10 \\ \omega_0 = \sqrt{100} = 10 \\ z = \frac{10}{2} * 0,1 = 0,5 \end{cases}$$

### Document réponse Q3

$$H_3(p) = \frac{10}{1 + 0,1p + 0,01p^2}$$

$$e_1(t) = 2\sin(10t)$$

$$e_2(t) = 2\sin(100t)$$



$$\omega_r = \omega_0 \sqrt{1 - 2z^2} = 10 \sqrt{1 - \frac{2}{2^2}} = 10\sqrt{0,5} \approx 7$$

**Attention :** Ne pas confondre  $\omega_r$  avec  $\omega_n = \omega_0 \sqrt{1 - z^2}$ , pseudo pulsation de la réponse à un échelon d'un second ordre. Dites-vous cela : 1 pour la formule vue en premier en 1<sup>e</sup> année (temporel) puis 2 pour le fréquentiel

$$G_r = 20 \log(|H(j\omega_r)|) = 20 \log\left(\frac{10}{\sqrt{(1 - 0,01\omega_r^2) + (0,1\omega_r)^2}}\right) \approx 21,2$$

$$G_{\omega_0} = G_0 - 20 \log(2z) = G_0 - 20 \log(1) = G_0 = 20$$

Dernière mise à jour	Performances des systèmes	Denis DEFAUCHY
22/09/2019	asservis	TD2 - Correction

$e_1(t) = 2\sin(10t)$	
Lecture graphique	Formules (peu utile)
$20 \log H(j\omega)  = 20$ $ H(j\omega)  = e^{\frac{20}{20} \ln 10} = 10$ $\varphi = -\frac{\pi}{2} = -1,57$	$H(j\omega) = \frac{K}{1 - \frac{\omega^2}{\omega_0^2} + j \frac{2z\omega}{\omega_0}}$ $ H(j\omega)  = \frac{K}{\sqrt{\left(1 - \frac{\omega^2}{\omega_0^2}\right)^2 + 4 \frac{z^2\omega^2}{\omega_0^2}}}$ $ H(j\omega)  = 10$ $20 \log( H(i\omega) ) = 20$ <p>Cas particulier <math>z = 0,5 : G_{\omega_0} = G_0 - 20 \log(2z) = G_0</math></p> $\varphi = \arg\left(\frac{K}{1 - \frac{\omega^2}{\omega_0^2} + j \frac{2z\omega}{\omega_0}}\right)$ $\varphi = -\arg\left(1 - \frac{\omega^2}{\omega_0^2} + j \frac{2z\omega}{\omega_0}\right)$ $\varphi = \arg\left(\left(1 - \frac{\omega^2}{\omega_0^2}\right) - j \left(\frac{2z\omega}{\omega_0}\right)\right)$ $\text{sign}(\sin \varphi) = \text{sign}\left(-\left(\frac{2z\omega}{\omega_0}\right)\right) < 0$ $\varphi = -\cos^{-1}\left(\frac{1 - \frac{\omega^2}{\omega_0^2}}{\sqrt{\left(1 - \frac{\omega^2}{\omega_0^2}\right)^2 + \left(2z \frac{\omega}{\omega_0}\right)^2}}\right) = -1,57$
Calcul	
$H(10j) = \frac{10}{1 + 0,1 * 10j - 0,01 * 10^2} = \frac{10}{j}$ $ H(j\omega)  = \left \frac{10}{j}\right  = 10$ <p>Remarque : Cas particulier <math>z = 0,5 : G_{\omega_0} = G_0 - 20 \log(2z) = G_0</math></p> $\varphi = \arg\left(\frac{10}{j}\right) = -\frac{\pi}{2}$	
$s_1(t) = 20 \sin(10t - 1,57)$	$s_1(t) = 20\sin(10t - 1,57)u(t)$



Dernière mise à jour	Performances des systèmes	Denis DEFAUCHY
22/09/2019	asservis	TD2 - Correction

$e_2(t) = 2\sin(100t)$	
Lecture graphique	Formules (peu utile)
$20 \log H(j\omega)  = -20$ $ H(j\omega)  = e^{\frac{-20}{20} \ln 10} = \mathbf{0,1}$ $\varphi = -\pi = \mathbf{-3,14}$	$H(j\omega) = \frac{K}{1 - \frac{\omega^2}{\omega_0^2} + j \frac{2z\omega}{\omega_0}}$ $ H(j\omega)  = \frac{K}{\sqrt{\left(1 - \frac{\omega^2}{\omega_0^2}\right)^2 + 4 \frac{z^2\omega^2}{\omega_0^2}}}$ $ H(j\omega)  = \mathbf{0,1}$ $20 \log( H(i\omega) ) = \mathbf{20}$ <p>Cas particulier <math>z = 0,5 : G_{\omega_0} = G_0 - 20 \log(2z) = G_0</math></p> $\varphi = \arg\left(\frac{K}{1 - \frac{\omega^2}{\omega_0^2} + j \frac{2z\omega}{\omega_0}}\right)$ $\varphi = -\arg\left(1 - \frac{\omega^2}{\omega_0^2} + j \frac{2z\omega}{\omega_0}\right)$ $\varphi = \arg\left(\left(1 - \frac{\omega^2}{\omega_0^2}\right) - j \left(\frac{2z\omega}{\omega_0}\right)\right)$ $\text{sign}(\sin \varphi) = \text{sign}\left(-\left(\frac{2z\omega}{\omega_0}\right)\right) < 0$ $\varphi = -\cos^{-1}\left(\frac{1 - \frac{\omega^2}{\omega_0^2}}{\sqrt{\left(1 - \frac{\omega^2}{\omega_0^2}\right)^2 + \left(2z \frac{\omega}{\omega_0}\right)^2}}\right) = \mathbf{-3,04}$
Calcul	
$H(100j) = \frac{10}{0,01(100j)^2 + 0,1(100j) + 1} = \frac{10}{-100 + 1 + 10j} = \frac{10}{-99 + 10j}$ $ H(j\omega)  = \left \frac{10}{-99 + 10j}\right  = \mathbf{0,1}$ $\arg\left(\frac{10}{-99 + 10j}\right) = \arg(-99 - 10j) = -\cos^{-1}\left(\frac{-99}{\sqrt{99^2 + 10^2}}\right) = \mathbf{-3,04}$	
<p><b>Attention :</b> Je me répète, vous ratez régulièrement cette question car vous ne faites pas attention au domaine dans lequel l'angle se trouve et vous utilisez <math>\tan^{-1}</math>. Relisez la <a href="#">fiche Calculs d'arguments</a> si nécessaire, j'y aborde cet exemple !</p>	
$s_2(t) = 0,2 * \sin(100t - 1,57)$	$s_2(t) = 0,2 * \sin(100t - 3,04)u(t)$