

TD 3 et TD 4 : Propriétés de la stabilité. Application.

On se propose de traiter d'un certain nombre d'aspects relatifs à la stabilité des systèmes électroniques linéaires à temps continu au travers de deux exercices distincts que l'on traitera globalement en deux séances de TD. Certains aspects relatifs aux systèmes non-linéaires bouclés sont abordés dans le cas d'un oscillateur (problème 2).

PROBLEME 1

Quelques propriétés sur la stabilité des systèmes linéaires

On considère un système d'entrée $e(t)$ et de sortie $s(t)$ régi par l'équation différentielle suivante :

$$\tau^2 \frac{d^2s(t)}{dt^2} + \tau \frac{ds(t)}{dt} = e(t), \text{ avec } \begin{cases} s(0^+) = 0 \\ \left(\frac{ds(t)}{dt} \right)_{0^+} = 0 \\ \tau > 0 \end{cases} \quad (\text{I})$$

I. Généralités

Ce système est-il linéaire ? En rappeler la relation d'entrée-sortie où l'on notera $h(t)$ sa réponse impulsionnelle. A quelle équation différentielle $h(t)$ obéit-elle ? A quelle condition sur $h(t)$ le système est-il stable ?

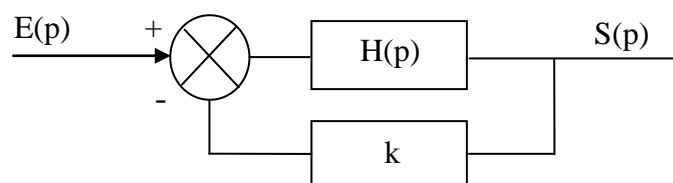
II. Stabilité

L'étude de la stabilité d'un système linéaire n'étant pas aisée dans le domaine temporel, on l'effectue préférentiellement dans le domaine de Laplace.

- a / Rappeler la définition de la transformée de Laplace $X(p)$ d'un signal $x(t)$.
- b / On cherche à déterminer $H(p)$, la fonction de transfert du système défini par (I). Quel lien existe-t-il entre $h(t)$ et $H(p)$, entre $S(p)$, transformée de Laplace de $s(t)$, $E(p)$, transformée de Laplace de $e(t)$ et $H(p)$? Exprimer alors $H(p)$ en fonction de τ et de la variable de Laplace p .
- c / Décomposer $H(p)$ en éléments simples et en déduire $h(t)$. Le système est-il stable ? Généraliser ce résultat : quelle est la condition sur les pôles de $H(p)$ pour que le système soit stable ?

III. Effet du bouclage sur la stabilité

On envisage le bouclage du système linéaire défini par (I) par un gain k réel :



- a / Calculer la fonction de transfert en boucle fermée $G(p)$ du nouveau système.

- b / Déterminer les pôles de $G(p)$ et discuter de la stabilité de l'ensemble en fonction de k . Conclure quant à l'effet possible du bouclage d'un système linéaire.

Indications :

$$\text{TL}\left(\frac{df(t)}{dt}\right) = p \times \text{TL}(f(t)) - f(0^+); \quad y(t) = (x_1 * x_2)(t) \Leftrightarrow Y(p) = X_1(p) \times X_2(p); \quad \text{TL}(e^{-\alpha t}) = \frac{1}{p + \alpha}$$

IV. Etude de la stabilité à partir de la fonction de transfert en boucle ouverte

Lorsqu'on ne connaît pas l'expression explicite du système mais qu'on a pu effectuer un relevé du diagramme de Bode en boucle ouverte, on étudie la stabilité du système linéaire bouclé à partir de ce relevé.

- a / Rappeler la définition de la fonction de transfert en boucle ouverte, notée $T(p)$, d'un système linéaire bouclé. Rappeler l'énoncé du critère de Nyquist.
- b / On considère maintenant le système décrit au III/ dans le cas où $k > 0$. Tracer le diagramme de Bode asymptotique de $T(j\omega)$. Dédurre de ce diagramme et du contour de Bromwich l'allure du lieu de Nyquist de $T(p)$. Retrouver ainsi le résultat du 3 / b / quant à la stabilité du système pour $k > 0$.

PROBLEME 2 :

Etude d'un système bouclé – Cas particulier de l'oscillateur

Cet exercice est consacré à l'étude pratique d'un système électronique bouclé. La première tâche consiste à identifier la chaîne d'action $A(p)$ et la chaîne de réaction $B(p)$. Il s'agit alors de mettre le système en équations. On étudie ensuite sa stabilité en boucle fermée à partir de sa fonction de transfert en boucle ouverte, ou bien directement à partir de sa fonction de transfert en boucle fermée. Un cas particulier important est celui des conditions de juste oscillation.

On considère le schéma de la figure 1 où les amplificateurs opérationnels sont supposés idéaux et α et β sont deux constantes réelles positives.

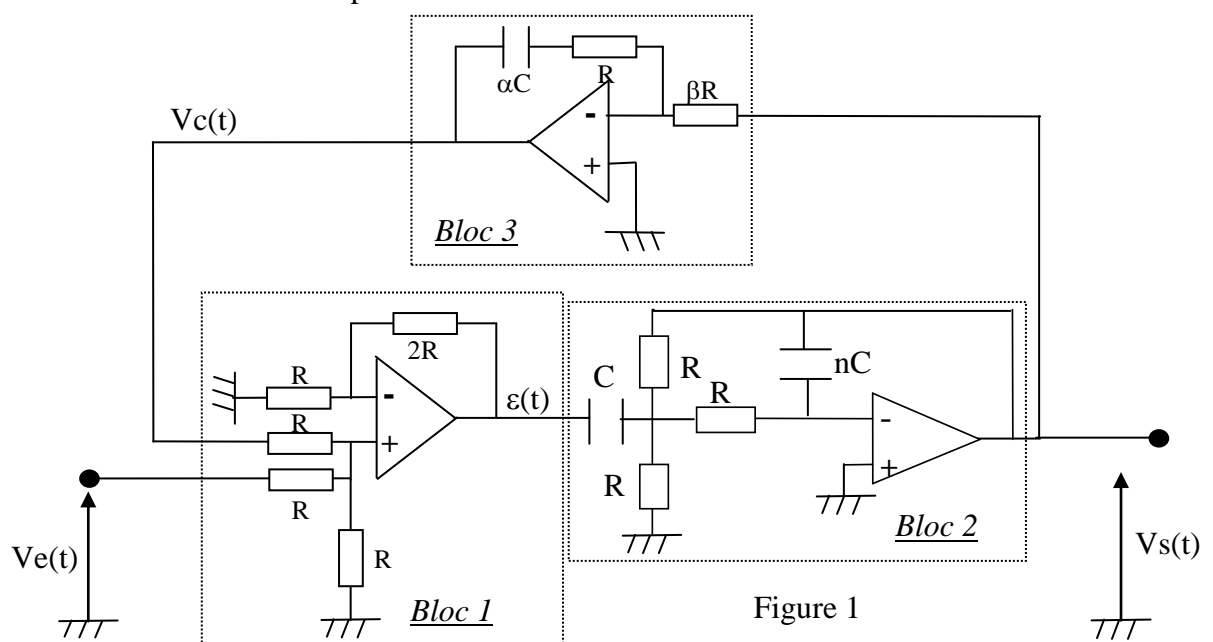


Figure 1

I. Identification et mise en équations (exercice à rendre à l'encadrant)

- a / Etudier les blocs 1 et 3 séparément. On calculera en particulier la fonction de transfert $G_3(p)$ du bloc 3.
- b / Le bloc 2 correspond à la structure de Rauch étudiée au TD1 et dont la relation a été donnée au TD2. Rappeler la fonction de transfert $G_2(p)$ du bloc 2.
- c / Mettre le système sous la forme du schéma fonctionnel de la figure 2. Calculer $A(p)$ et $B(p)$.

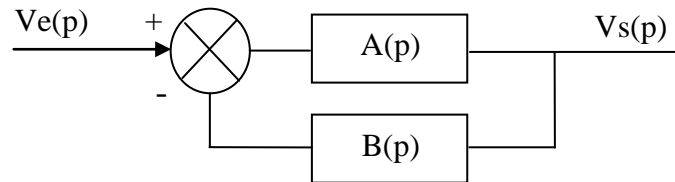


Figure 2

- d / Montrer que la fonction de transfert en boucle ouverte $T(p)$ du système se met sous la forme

$$T(p) = K \frac{1 + \frac{p}{\omega_1}}{\left(1 + 2m \frac{p}{\omega_0} + \left(\frac{p}{\omega_0}\right)^2\right)} \quad \text{avec} \quad \begin{cases} \omega_1 = \frac{1}{\alpha RC} \\ \omega_0 = \frac{1}{RC\sqrt{n}} \text{ et } m = \frac{3}{2}\sqrt{n} \\ K = \frac{-1}{\alpha\beta} \end{cases}$$

et que la fonction de transfert en boucle fermée $H(p)$ se met sous la forme

$$H(p) = \frac{ap}{p^2 + bp + c} \quad \text{avec} \quad \begin{cases} a = \frac{-1}{nRC} \\ b = \frac{(3n\beta - 1)}{\beta nRC} \\ c = \frac{\alpha\beta - 1}{\alpha\beta nR^2 C^2} \end{cases}$$

II. Etude de la stabilité à partir de $T(p)$

- a / On choisit $n = 0,01$. Quelle est la nature de $G_2(p)$ du point de vue du filtrage ? Préciser en particulier la valeur du facteur de qualité.
- b / Après avoir estimé les positions respectives de ω_1 et ω_0 en fonction de α , tracer le ou les diagramme(s) de Bode asymptotique(s) de $T(j\omega)$.
- c / En déduire le ou les diagramme(s) de Nyquist correspondants, et conclure quant à la stabilité du système suivant les valeurs de α et β . Quelle est la validité de ce résultat ?

III. Etude de la stabilité à partir de $H(p)$

- a / Etudier directement la position des pôles de $H(p)$ et en déduire la condition que doit vérifier le couple (α, β) pour que le système soit stable.
- b / Quelle(s) valeur(s) de (α, β) donne(nt) une oscillation sinusoïdale pure ? Quelle est ou quelles sont la ou les fréquences correspondantes ? Expliciter l'expression de $V_s(t)$ à un bruit de la forme $V_e(t) = 0 + k \times \delta(t)$ (k en volt×seconde).

IV. Etude spécifique de l'oscillateur

1. Démarrage

Retrouver le cas limite de l'oscillateur par application de la condition de Barkhausen. En pratique, quelle est la condition à réaliser pour qu'un régime d'oscillations prenne naissance ? Quel type de phénomène subit nécessairement l'oscillation ?

2. Régime permanent

L'étude du régime permanent est faite dans le cas où $n = 0,01$ et $\alpha = 1$. On intercale entre la sortie du bloc 1 et l'entrée du bloc 2 une non-linéarité (voir figure 3) qui possède les propriétés suivantes :

- dès que l'amplitude de $\varepsilon(t)$ est positive, la tension de sortie $V(t)$ de la non-linéarité est constante et égale à V_0 ,
- dès que l'amplitude de $\varepsilon(t)$ est négative, la tension de sortie $V(t)$ de la non-linéarité est constante et égale à $-V_0$.

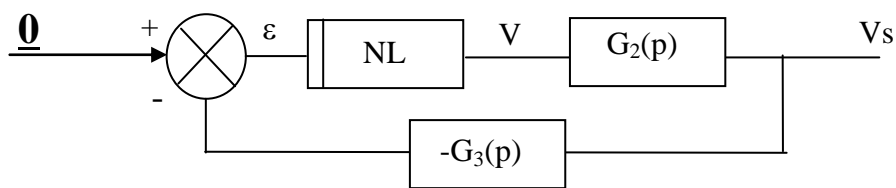


Figure 3

- a / La nature de $G_2(p)$ en terme de filtrage a été étudiée en II. Qu'en est-il pour $G_3(p)$? Lequel de ces deux éléments assure le filtrage des harmoniques éventuellement générés par la non-linéarité ?
- b / Calculer le rapport entre l'amplitude de l'harmonique 3 et l'amplitude du fondamental en supposant que la pulsation de $\varepsilon(t)$ est très proche de ω_0 . L'approximation du premier harmonique vous paraît-elle justifiée ?
- c / Tracer la caractéristique $V=f(\varepsilon)$. Calculer le gain de la non-linéarité pour le premier harmonique, que l'on notera $N(X)$, où X représente l'amplitude de $\varepsilon(t)$: $\varepsilon(t)=X \sin(2\pi ft)$. Quelle est la particularité de $N(X)$?
- d / On suppose qu'une oscillation est apparue, dont l'amplitude se trouve limitée par la non-linéarité. On impose $V_0 = 0,25$. Quelles sont dans ces conditions la fréquence et l'amplitude des oscillations de $V_s(t)$?