

SYSTÈMES ASSERVIS LINÉAIRES CONTINUS

Claude-Yves VIBET

-004-116-1

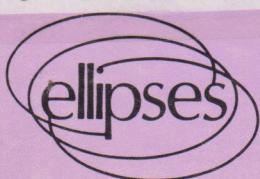


TABLE DES MATIÈRES

PRÉFACE	3
Chapitre I	
GRAPHES DE FLUENCES, SCHÉMA-BLOCS	5
Introduction	5
I - Graphes de fluences, définitions	6
1 - Nœuds et branches	6
2 - Nœud source, nœud puits	6
3 - Cascades et boucles	7
II - Établissement d'un graphe	7
A - Graphe d'un moteur à courant continu	7
1 - Moteur à courant continu commandé par l'induit	7
2 - Moteur à courant continu commandé par les inducteurs	9
B - Graphe de fluence d'un réseau électrique	10
III - Règle de Mason	11
1 - Méthode habituelle de calcul	11
2 - Formule de Mason	12
3 - Exemples d'application	13
Chapitre 2	
NOTION ET CONCEPT DE SYSTÈME ASSERVI	16
Introduction	16
I - Description d'un asservissement	16
1 - Schéma-bloc d'un système asservi	18
2 - Principes de fonctionnement d'un moteur à courant continu	19
3 - Fonction de transfert d'un moteur à courant continu	20
II - Description de quelques systèmes asservis industriels	22
1 - Asservissement de température	22
2 - Pointage d'une antenne radar	22
3 - Contrôle du niveau d'une cuve de distillation	23
4 - Contrôle de la vitesse de rotation d'un arbre	23
5 - Autres exemples	24
III - Performances des systèmes asservis	25

Chapitre 3

FONCTIONS DE TRANSFERT

Introduction

I - Fonction de transfert d'un système linéaire

- 1 - Définition
- 2 - Fonctions de transfert élémentaires
- 3 - Gain complexe et fonction de transfert
- 4 - Détermination de quelques fonctions de transfert : exemples

II - Courbes de gain et de phase des fonctions de transfert

- 1 - Plan de Bode
- 2 - Analyse harmonique des fonctions de transfert élémentaires
- 3 - Systèmes qui ne sont pas à minimum de phase

Problèmes

Chapitre 4

ANALYSE TEMPORELLE DE LA RÉPONSE D'UN SYSTÈME LINÉAIRE

Introduction

I - Réponse d'un système linéaire

- 1 - Calcul de la réponse d'un système linéaire invariant
- 2 - Réponse d'un système du premier ordre
- 3 - Réponse d'un système du second ordre

II - Temps de réponse au sens de Elmore et Sand

- 1 - Définitions
- 2 - Composition des temps de réponse d'une cascade de filtres

Problèmes

Chapitre 5

PERFORMANCES STATIQUES DES CHAÎNES BOUCLÉES

Introduction

I - Systèmes bouclés

- 1 - Système bouclé à retour unitaire
- 2 - Système bouclé avec une entrée secondaire
- 3 - Systèmes à boucles multiples

II - Performances statiques des chaînes bouclées

- 1 - Détermination des erreurs statiques à partir de la F.T.B.O.
- 2 - Calcul des erreurs à partir de la F.T. en B.F.
- 3 - Application

Problèmes

Chapitre 6

ÉTUDE DE LA STABILITÉ

Introduction

I - Étude de la stabilité d'un système

- 1 - Stabilité et position des pôles d'une fonction de transfert
- 2 - Critère de Routh-Hurwitz

II - Critère de stabilité de Nyquist	75
1 - Fondements du théorème de Nyquist	75
2 - Application pratique du théorème	79
3 - Tracé du diagramme de Nyquist	79
4 - Degré de stabilité d'un système bouclé	80
Problèmes	82

Chapitre 7

ÉTUDE DES SYSTÈMES ASSERVIS PAR LA MÉTHODE DES LIEUX DE EVANS 84

Introduction	84
I - Lieux de Evans	84
1 - Définition du lieu de Evans d'un système	84
2 - Points de départ du lieu	85
3 - Directions infinies du lieu	85
4 - Position des asymptotes	87
5 - Points d'arrivée du lieu situés à distance finie	88
6 - Points de séparation sur l'axe réel	88
7 - Angle d'arrivée ou de départ du lieu à un pôle ou à un zéro	91
8 - Intersection avec l'axe imaginaire	91
9 - Équation cartésienne du lieu	91
10 - Exploitation du lieu de Evans	92
II - Propriétés du lieu de Evans	92
1 - Exemple de tracé du lieu de Evans	92
2 - Exploitation pratique du lieu de Evans	94
3 - Évolution du lieu de Evans lorsque les fonctions de transfert sont modifiées	94
Problèmes	96

Chapitre 8

PERFORMANCES ET CORRECTION DES SYSTÈMES ASSERVIS 97

Introduction	97
I - Performances des chaînes bouclées	97
1 - Réponse harmonique des systèmes en boucle fermée	98
2 - Largeur de la bande de bruit	101
3 - Principe de Ludbrook	102
II - Correction des systèmes asservis	105
1 - Technique de modification du lieu de Nyquist	106
2 - Correcteur à avance de phase	108
3 - Méthode graphique pour placer un correcteur	110
4 - Correcteur à retard de phase	113
5 - Correcteur à action combiné avancé-retard	114
6 - Correction tachymétrique	115
III - Correction par synthèse	119
1 - Méthode de synthèse de Guillemin	119
2 - Détermination des paramètres du dipôle	121
3 - Synthèse d'un correcteur cascade	121
4 - Amélioration des calculs de synthèse	122
Problèmes	123
Références	125



12781/12782
26/8/47
05/03/95
ellipses

رقم المجلد :
رقم الفاتورة :
التاريخ :
الأصل :
125