

1.1 Les asservissements

Un système asservi est un système qui prend en compte, durant son fonctionnement, l'évolution de ses sorties pour les modifier et les maintenir conforme à une consigne.

Cette branche de l'automatique se décompose en deux autres sous branches (séparées artificiellement par l'usage) :

- **Régulation** : maintenir une variable déterminée, constante et égale à une valeur, dite de consigne, sans intervention humaine. Exemple : Régulation de température d'une pièce.
- **Systèmes asservis** : faire varier une grandeur déterminée suivant une loi imposée par un élément de comparaison. Exemple : Régulation de la vitesse d'un moteur, Suivi de trajectoire d'un missile.

L'asservissement est essentiellement analogique et utilise la partie analogique des trois moyens de base dont on dispose : mécanique, électrotechnique et électronique. La théorie des asservissements nécessite une bonne base mathématique classique.

1.2 Evolution de l'automatique

Ces dernières années, l'automatique s'est considérablement modernisée, surtout depuis l'avènement des calculateurs numériques. Les systèmes automatiques conduits par calculateurs assurent la quasi-totalité des tâches :

- ❖ Ils collectent et traitent les informations issues des capteurs qui fournissent l'ensemble des variables d'entrée.
- ❖ Ces variables d'entrée constituent les données sur lesquelles des calculs numériques seront effectués. Ils correspondent à la résolution numérique de systèmes d'équations qui constituent le "modèle mathématique".
- ❖ Le résultat de ce traitement fourni en binaire est converti en variables continues et est injecté dans le processus, afin de modifier son évolution dans un sens désiré.

En plus de ces tâches qui sont classiques en automatique, le calculateur joue un rôle optimisateur. C'est-à-dire qu'il exécute le travail à faire aux meilleures conditions économiques en minimisant les déchets, en tenant compte du carnet de commande, etc. Cet aspect, lui, est nouveau. Ce genre de problème était traité séparément. Ce procédé permet de tenir compte d'un nombre considérable de variables, donc de traiter des problèmes jusqu'alors impossibles. En plus, il fait intervenir directement les variables économiques au niveau de chaque organe (moteur, pompe, etc ...). Or, jusqu'à présent, les variables économiques n'intervenaient que globalement. Il permet donc de traiter ce problème de façon beaucoup plus rationnelle.

Les systèmes automatiques conduits par calculateurs nécessitent une bonne connaissance de la programmation en langage machine, de fortes connaissances mathématiques (pour élaborer le modèle) et surtout une connaissance parfaite du processus à réguler, ce qui est le plus délicat. Ceci nécessite encore de bonnes connaissances en théorie de l'information, en statistique et en recherche opérationnelle.

1.3 Boucle de régulation

1.3.1 Notion d'asservissement

L'objectif d'un système automatisé est de remplacer l'homme dans une tâche donnée. Nous allons, pour établir la structure d'un système automatisé, commencer par étudier le fonctionnement d'un système dans lequel l'homme est la " partie commande ".

Exemple 1 : conducteur au volant d'un véhicule

Le conducteur doit suivre la route. Pour cela, Il observe la route et son environnement et évalue la distance qui sépare son véhicule du bord de la route. Il détermine, en fonction du contexte, l'angle qu'il doit donner au volant pour suivre la route. Il agit sur le volant (donc sur le système) ; puis de nouveau, il recommence son observation pendant toute la durée du déplacement. Si

un coup de vent dévie le véhicule, après avoir observé et mesuré l'écart, il agit pour s'opposer à cette perturbation.

Si l'on veut qu'un asservissement remplace l'homme dans diverses tâches, il devra avoir un comportement et des organes analogues à ceux d'un être humain. C'est-à-dire qu'il devra être capable d'*apprécier*, de *comparer* et d'*agir*.

Exemple 2: ouverture de porte pour accès à une maison.

Un autre exemple d'asservissement très simple est celui d'un homme qui veut entrer dans une maison : à chaque instant, ses yeux "mesurent" l'écart qui existe entre sa position et la porte. Son cerveau commande alors aux jambes d'agir, en sorte que cet écart diminue, puis s'annule. Les yeux jouent alors le rôle d'organes de *mesure* (ou de capteurs), le cerveau celui de *comparateur* et les jambes celui d'*organe de puissance*.

Tout asservissement comportera ces trois catégories d'éléments qui remplissent les 3 grandes fonctions nécessaires à sa bonne marche (fig. 1-1) :

- *Mesure* (ou observation)
- Comparaison entre le but à atteindre et la position actuelle (*Réflexion*)
- *Action* de puissance

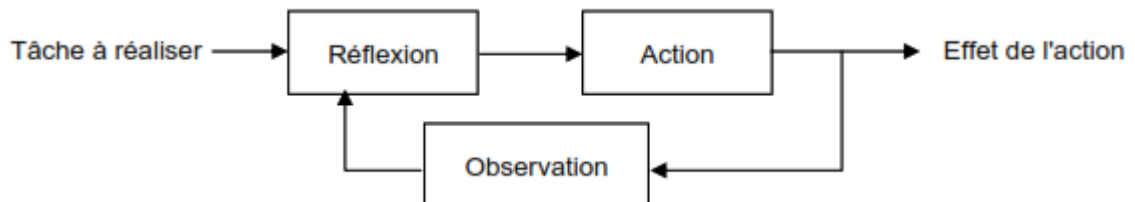


Fig. 1-1 : Concept général d'un asservissement

1.3.2 Systèmes bouclés et non bouclés

Exemple : Asservissement de vitesse d'une voiture

Supposons que l'on veuille maintenir constante la vitesse (V) d'une voiture. A la valeur (V) de la vitesse correspond une valeur (e) de la course de l'accélérateur. Il suffirait donc, en principe, de maintenir (e) constant pour que (V) le soit. Chacun sait que la réalité est différente.

En effet, le vent, les variations de pente et le mauvais état de la route modifient (V). Ces paramètres extérieurs qui influent sur la vitesse sont appelés *grandeurs perturbatrices* ou *perturbations*. Si elles n'existaient pas, la boucle de régulation serait inutile.

Pour que la vitesse reste constante, il faut utiliser un tachymètre qui mesure la vitesse réelle. Le chauffeur compare à tout instant cette vitesse réelle et la vitesse prescrite; Il en déduit un écart plus ou moins grand et enfonce plus ou moins l'accélérateur en fonction de cet écart.

Si on appelle grandeur de sortie (ou sortie) la vitesse réelle et grandeur d'entrée (ou entrée) la vitesse imposée, le chauffeur et le tachymètre assurent une liaison entre l'entrée et la sortie, ils constituent donc une chaîne de retour.

On peut donner un schéma très simple pour illustrer cet exemple (fig. 1-2) :

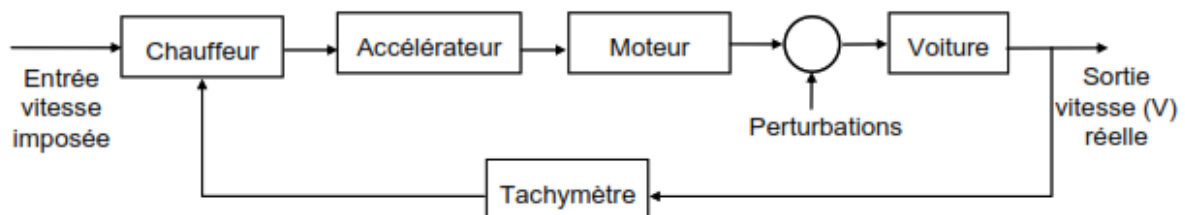


Fig. 1-2 : Exemple d'asservissement de vitesse d'un véhicule

1.3.3 Définitions - Constitutions élémentaires

On peut donc définir un asservissement comme un *système bouclé ou à boucle fermée* comportant une *amplification de puissance*, une *mesure* et une *comparaison*.

A partir de ces 3 notions, on peut définir un schéma fonctionnel valable pour tous les systèmes présentant ces caractéristiques (fig. 1-3) :

- ❖ Le triangle : représente la fonction amplification de puissance.
- ❖ Le cercle : représente la fonction comparaison (qui s'effectue en faisant une différence).
- ❖ Le rectangle : représente la fonction mesure et transformation.

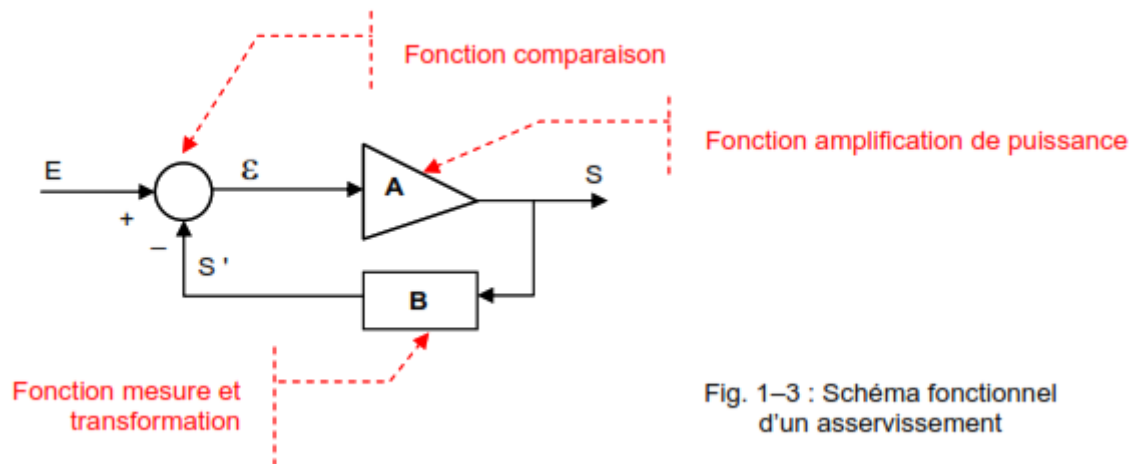


Fig. 1-3 : Schéma fonctionnel d'un asservissement

S <i>Grandeur de sortie</i>	La sortie régulée représente le phénomène physique que doit régler le système, c'est la raison d'être du système. Il peut s'agir d'une tension, d'un déplacement, d'un angle de rotation, d'un niveau, d'une vitesse, etc...
E <i>Grandeur d'entrée ou référence ou consigne</i>	La consigne, est l'entrée d'action, c'est la grandeur réglante du système. Sa nature peut être différente de celle de (S). Seule importe sa valeur numérique. Si (E) et (S) sont de natures différentes, il suffit de définir une correspondance numérique entre ces deux grandeurs. Par exemple, on dira qu'un volt à l'entrée représente 100 tours/mn.
ε <i>erreur ou écart entrée - sortie</i>	On appelle écart ou erreur, la différence entre la consigne et la sortie. Cette mesure ne peut être réalisée que sur des grandeurs comparables, on la réalisera donc en général entre la consigne et la mesure de la sortie. Elle est fournie par le comparateur et est proportionnelle à la différence (E-S'). Elle peut être de nature différente. Elle peut être de nature différente. Par exemple, E et S' étant des tensions, on pourra avoir e sous forme de courant tel que $e = (E - S') / R$ (R est une résistance).
S' <i>Mesure de la sortie</i>	Elle est fournie par la chaîne de retour, généralement après transformation. S' doit obligatoirement avoir même nature physique que E. Ce qui est évident si on veut donner un sens à la différence (E - S'). Un des rôles de la chaîne de retour est donc d'assurer la conversion de la mesure de S dans la grandeur physique de E.

D'une manière générale, le système comprend (fig. 1-4) :

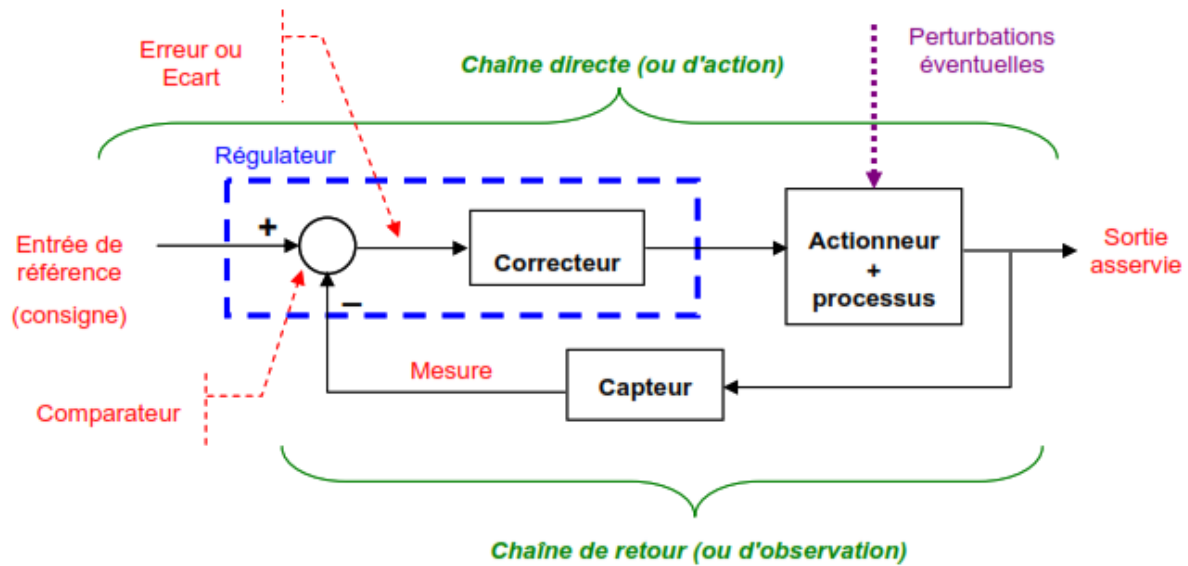


Fig. 1-4 : Organisation fonctionnelle d'un système asservi (schéma fonctionnel)

<i>Chaîne directe ou d'action</i>	- Englobe tous les organes de puissance (nécessitant un apport extérieur d'énergie) et qui exécute le travail. - Comporte généralement nombreux éléments, notamment des amplificateurs. - La nature de ces éléments n'est pas spécifiée sur le schéma, il peut s'agir aussi bien d'engins électriques, mécaniques, pneumatiques, etc...
<i>Chaîne de retour ou de réaction</i>	- Analyse et mesure le travail effectué et transmet au comparateur une grandeur physique proportionnelle à ce travail. - Elle comprend généralement un capteur qui donne une mesure de la grandeur S, qui est ensuite amplifiée et transformée avant d'être utilisée.
<i>Comparateur ou détecteur d'écart</i>	- Compare le travail effectué à celui qui était à faire et délivre un signal d'erreur proportionnel à la différence entre une grandeur de référence (E) et la grandeur physique issue de la chaîne de retour. - Ce signal d'erreur, après amplification, agira sur les organes de puissance dans un sens tel que l'erreur tendra à s'annuler.
<i>Régulateur</i>	Le régulateur se compose d'un comparateur qui détermine l'écart entre la consigne et la mesure et d'un correcteur qui élabore à partir du signal d'erreur l'ordre de commande.
<i>Actionneur</i>	C'est l'organe d'action qui apporte l'énergie au système pour produire l'effet souhaité.
<i>Capteur</i>	Le capteur prélève sur le système la grandeur réglée (information physique) et la transforme en un signal compréhensible par le régulateur. La précision et la rapidité sont deux caractéristiques importantes du capteur.
<i>Perturbation</i>	On appelle perturbation tout phénomène physique intervenant sur le système qui modifie l'état de la sortie. Un système asservi doit pouvoir maintenir la sortie à son niveau indépendamment des perturbations

I.4 Régimes transitoires des asservissements

I.4.1 Définitions

<i>Entrée Permanente</i>	Entrée d'un système dont l'expression, en fonction du temps, est du type constante, linéaire, parabolique ou périodique
<i>Régime Permanent</i>	Il est atteint par un système quand, soumis à une entrée permanente, sa sortie est du même type que l'entrée c'est-à-dire constante, linéaire, parabolique ou périodique. Ce régime est aussi appelé régime forcé.

<i>Régime Transitoire</i>	Il correspond au fonctionnement du système quand il passe d'un type de régime permanent à un autre.
---------------------------	---

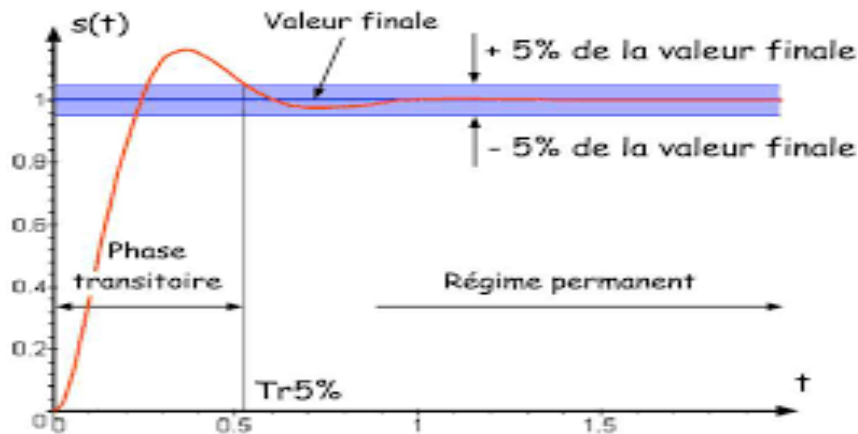


Fig. 1-5 : Régime transitoire et permanent d'un système asservi

1.4.2 Performances d'un système asservi

- **La précision dynamique** est caractérisée par l'erreur avec laquelle la sortie suit la loi d'entrée imposée au système.

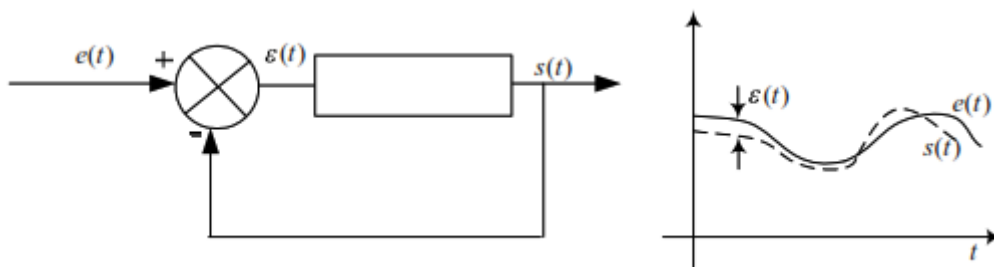


Figure I.6 : Précision dynamique

- **La rapidité** est caractérisée par le temps que met le système à réagir à une variation brusque de la grandeur d'entrée (*temps de réponse !!*). Cette notion est fortement liée à la précision dynamique (plus un système est **rapide** plus il est **précis**).

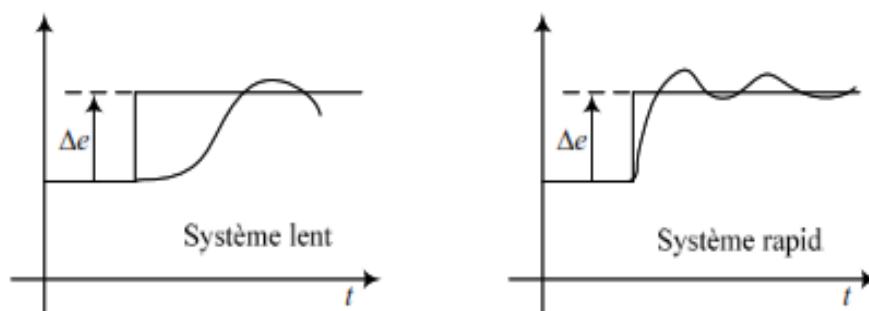
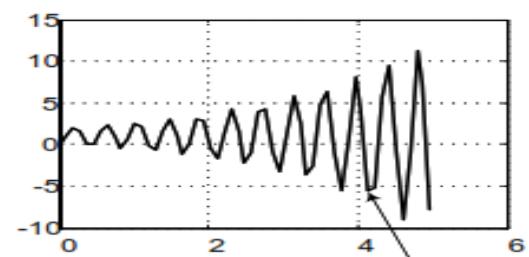
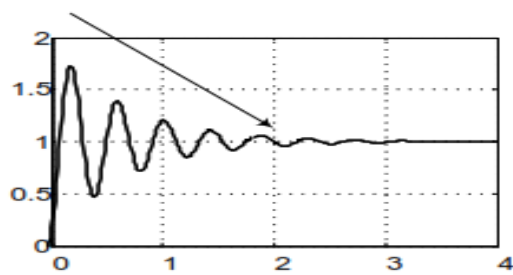


Figure I.7 : Rapidité

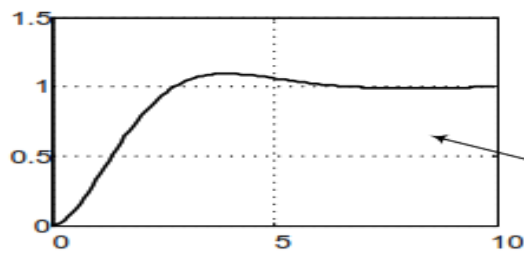
- **La stabilité** : la présence d'un bouclage risque d'introduire une divergence ou une oscillation de la sortie. Ce comportement est intolérable pour un système asservi. On s'efforce au cours de la synthèse d'éviter ce risque en définissant une "**marge**" de stabilité.

On cherche à rendre compatible la rapidité ou précision et un bon amortissement au cours de la synthèse des correcteurs.

Système stable marge
insuffisante



Système instable



Système stable marge
suffisante

Figure I.8 : Stabilité