

# Asservissement

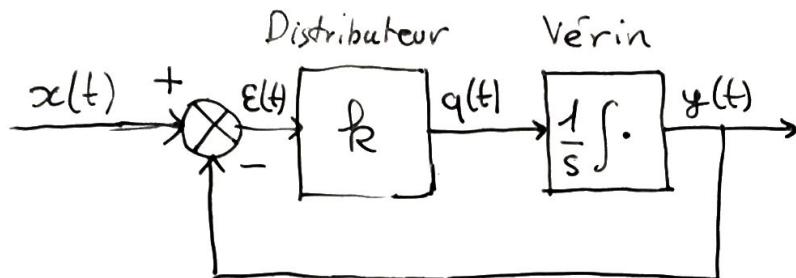
Mise en équation du distributeur:

$$q(t) = k_2 [x(t) - y(t)] \quad k_2: \text{coef de la } \alpha^{\text{ite}}$$

Mise en équation du vérin

$$q(t) = S \frac{dy(t)}{dt} \Rightarrow y(t) = \frac{1}{S} \int q(t) dt$$

Modélisation par schéma-bloc:



$$\varepsilon(t) = x(t) - y(t)$$

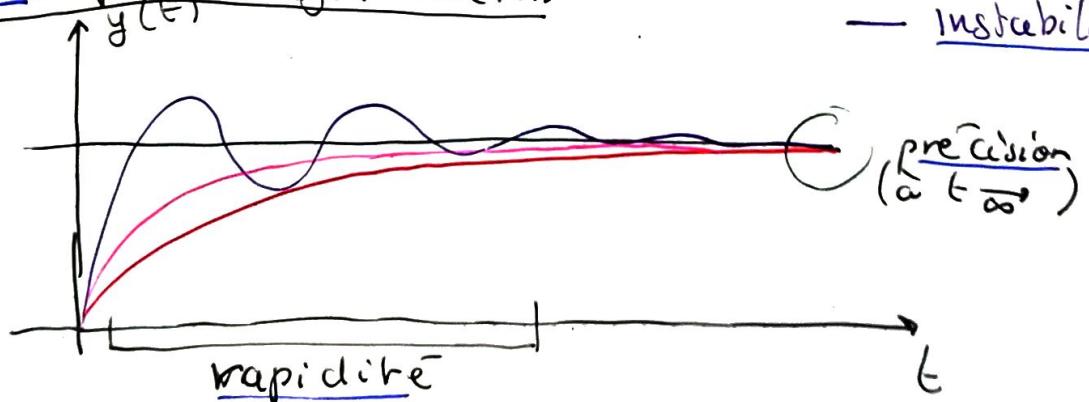
Conclusion

Ici, la boucle de retour permet d'obtenir la précision souhaitée malgré la présence de perturbations éventuelles.

Tant que  $\varepsilon(t) \neq 0$ , le vérin est alimenté.

3 critères pour les syst. asservis

— instabilité



$$\mathcal{Z}[f^{(n)}] = p^n F(p) - \sum_{k=1}^n p^k f^{(k)}(0)$$

$$\mathcal{Z}[f^{(-n)}] = \frac{F(p)}{p^n} + \sum_{k=1}^n p^{-k} f^{(-k)}(0)$$

$\forall n \in \mathbb{Z}$        $= p^{-n} \Gamma$        $|n|-1$

$$\mathcal{Z}[f^{(n)}] = p^n F(p) - \sum_{k=0}^{n-1} p^{n-k} f^{(k)}(0)$$

$$\mathcal{Z}[f] = p F(p) - p^0 f(0)$$

$$\mathcal{Z}[f'] = p F(p) - \sum_{k=0}^0 p^k f^{(k)}(0)$$

$$= p F(p) - f(0)$$

$$\mathcal{Z}[f''] = p^2 F(p) - \sum_{k=0}^1 p^k f^{(k)}(0)$$

$$= p^2 F(p) - f(0) - \cancel{f'(0)}$$

$\uparrow$   
 $p$        $hm\dots$

$$\mathcal{Z}[f] = p^0 F(p) - \sum_{k=0}^1 \text{whatever}$$

$$= F(p)$$

$$\mathcal{Z}[f'] = p^1 F(p) - \sum_{k=0}^0 p^{1-k} f^{(k)}(0)$$

$$= p F(p) - p f(0)$$

$$\mathcal{Z}[f''] = p^2 F(p) - \sum_{k=0}^1 p^{1-k}$$

$$\mathcal{Z}[f] = \bar{p}^1 F(p)$$

$$- \sum_{k=0}^0 \bar{p}^{1-k} f^{(k)}(0)$$

$$= \frac{F(p)}{P} - \frac{f(0)}{P}$$