

PILOTE AUTOMATIQUE D'UN AVION



Le système commandé est l'avion.

La grandeur physique asservie (commandée) est l'altitude h de l'avion.

La variable d'entrée est l'altitude de consigne $h_c(t)$.

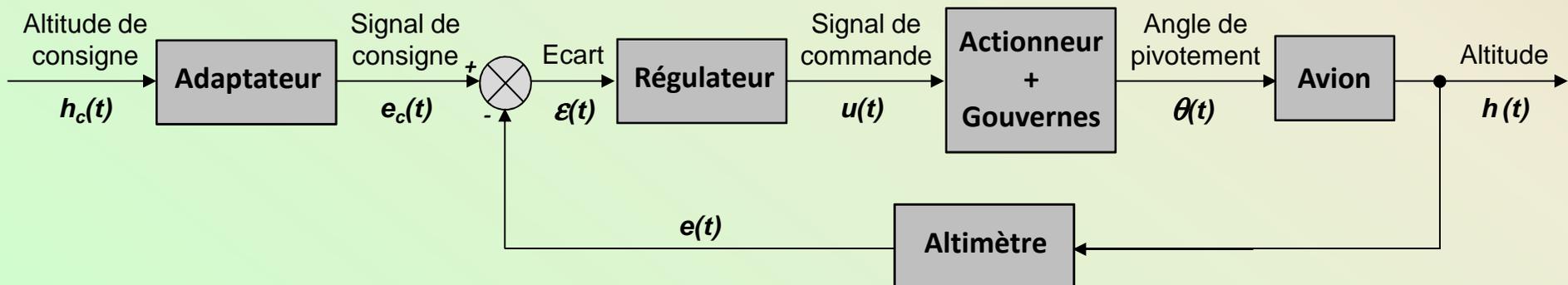
La variable de sortie est l'altitude de l'avion $h(t)$.

Q1) Chaîne d'action : adaptateur / régulateur / actionneur / gouvernes arrières

Chaîne d'acquisition : altimètre (capteur)

Q2) *L'altitude de l'avion est définie par rapport au sol et l'avion évolue par rapport à l'air. On comprend ainsi que le mouvement de l'air par rapport au sol, par nature aléatoire, est source de perturbation.*

Q3)



Nota : *on aurait pu fractionner le bloc «actionneur + gouvernes» en deux blocs séparés mais l'énoncé ne précise pas la variable à mettre entre les deux.*