

Partie 1. (11pts)

1) $\frac{d^2 y(t)}{dt^2} + 4 \frac{dy(t)}{dt} + 13y(t) = \frac{d\delta(t)}{dt} + 5\delta(t)$ avec $y(0) = 0$, $\dot{y}(0) = 0$ et $\delta(0) = 0$

La transformée de Laplace de l'équation ci-dessus donne : $p^2 Y(p) + 4pY(p) + 13Y(p) = p + 5$

$\Rightarrow Y(p) = \frac{p+5}{p^2+4p+13}$ donc $Y(p)$ peut être écrit sous la forme suivante :

$Y(p) = \frac{p+5}{(p+2)^2+9} = \frac{p+2}{(p+2)^2+3^2} + \frac{3}{(p+2)^2+3^2} \Rightarrow L^{-1}\left[\frac{p+2}{(p+2)^2+3^2}\right] + L^{-1}\left[\frac{3}{(p+2)^2+3^2}\right]$

D'où $y(t) = e^{-2t} \cos 3t + e^{-2t} \sin 3t$

2) $s(t) = \frac{d}{dt} \left[\frac{\sin 4t}{e^{-2t}} \right]$ selon le théorème de dérivation on :

$L\left(\frac{d}{dt} \left[\frac{\sin 4t}{e^{-2t}} \right]\right) = pL\left[e^{+2t} \sin 4t\right] - \frac{\sin 4t}{e^{-2t}} \Big|_{t=0}$ et en vertu du théorème de décalage fréquentiel

on obtient : $L[e^{+2t} \sin 4t] = F(p+2) = \frac{4}{(p+2)^2+16}$ où $F(p) = \frac{4}{p^2+16}$

$\Rightarrow L\left(\frac{d}{dt} \left[\frac{\sin 4t}{e^{-2t}} \right]\right) = \frac{4p}{(p+2)^2+16}$ d'où $G(p) = \frac{8p^2}{(p+2)^2+16}$

3) Nombre de boucles est égale à 4 et leurs gains sont :

boucle1 : $\ell_1 = -G_2 H_1 H_2$; boucle 2 : $\ell_3 = -G_4 H_1 H_2$

boucle3 : $\ell_2 = G_2 H_1 H_3$; boucle4 : $\ell_4 = G_4 H_1 H_3$

• Calcul de Δ (Équation caractéristique du système) :

$\Delta = 1 - \sum \ell_i = 1 - (\ell_1 + \ell_2 + \ell_3 + \ell_4) = 1 - (-G_2 H_1 H_2 + G_2 H_1 H_3 - G_4 H_1 H_2 + G_4 H_1 H_3)$

$\Rightarrow \Delta = 1 + G_2 H_1 H_2 - G_2 H_1 H_3 + G_4 H_1 H_2 - G_4 H_1 H_3 = 1 + (G_2 H_1 + G_4 H_1)(H_2 - H_3)$

• Nombre de chemins directs : $N = 2 \Rightarrow \begin{cases} P_1 = G_1 G_2 G_3 \\ P_2 = G_1 G_4 G_3 \end{cases}$

Calcul des cofacteurs Δ_n : $\Rightarrow \begin{cases} \text{pour le } P_1 \text{ on a } \Delta_1 = 1 - 0 = 1 \\ \text{pour le } P_2 \text{ on a } \Delta_2 = 1 - 0 = 1 \end{cases}$

En effet, quand on élimine l'un des chemins direct 1 ou 2 on remarque qu'il ne reste aucune boucle complète $\Rightarrow \Delta_n = 1$ (pour $n=1$ et $n=2$)

• On obtient enfin selon la formule de **Mason** la fonction de transfert globale :

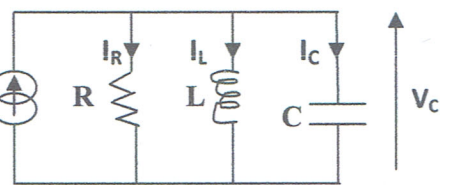
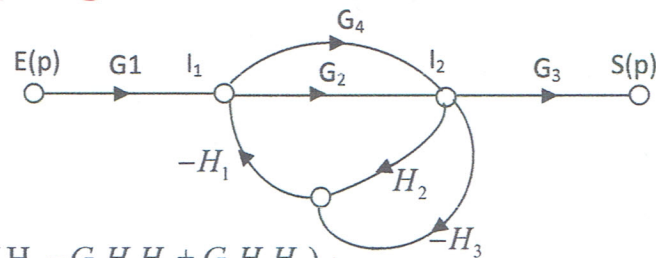
$F(p) = \frac{S(p)}{E(p)} = \frac{G_1 G_3 (G_2 + G_4)}{1 + (G_2 H_1 + G_4 H_1)(H_2 - H_3)}$

4) a) Calcul de la FT du circuit électrique

Selon la loi des nœuds on : $I_s = I_R + I_L + I_C = \frac{V_c}{R} + \frac{1}{L} \int V_c(t) dt + C \frac{dV_c}{dt}$

La transformée de Laplace donne :

$I_s = \frac{V_c}{R} + \frac{V_c}{Lp} + CpV_c \Rightarrow \frac{V_c}{I_s} = 1 / \left(\frac{1}{R} + \frac{1}{Lp} + Cp \right) = \frac{RLp}{RLCp^2 + Lp + R}$



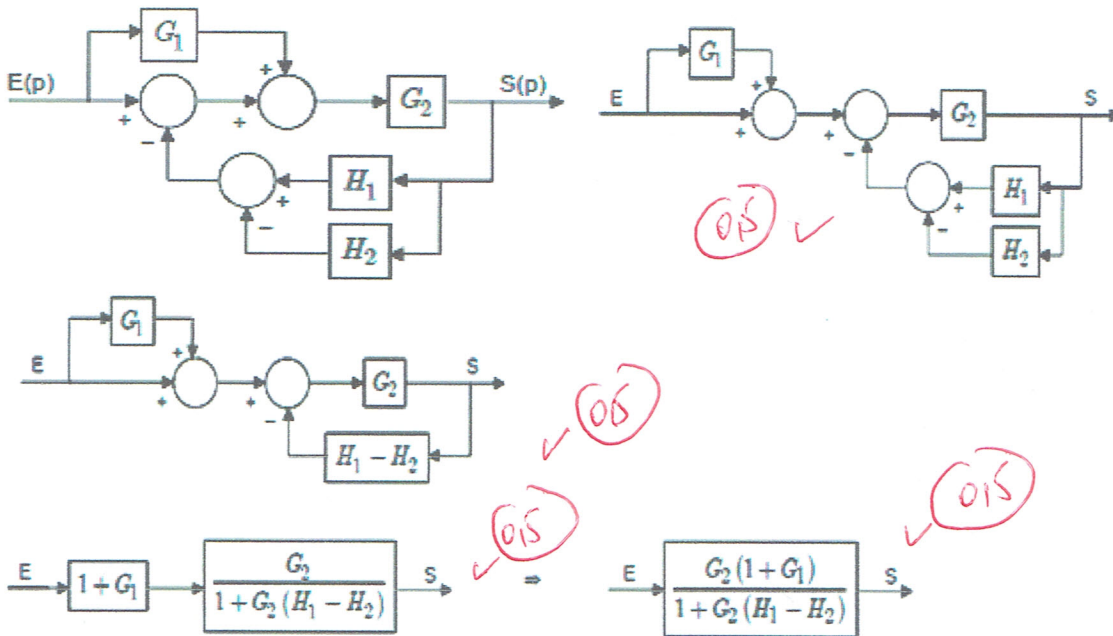
c) Détermination de la pulsation propre (ω_n) et le coefficient d'amortissement (ξ)

$$\frac{V_c}{I_s} = \frac{\frac{1}{C}p}{p^2 + \frac{1}{RC}p + \frac{1}{LC}} \quad \text{Par identification avec la forme standard } p^2 + 2\xi\omega_n p + \omega_n^2$$

On aura :

$$\begin{cases} \omega_n^2 = \frac{1}{LC} \Rightarrow \omega_n = \sqrt{\frac{1}{LC}} \text{ (rad/sec)} & \checkmark \text{ (0,5)} \\ 2\xi\omega_n = \frac{1}{RC} \Rightarrow \xi = \frac{1}{2R} \sqrt{\frac{L}{C}} & \checkmark \text{ (0,5)} \end{cases}$$

5) Simplification et calcul de la F.T.



6) Démonstration :

$$\frac{dF(p)}{dp} = \frac{d}{dp} \int_0^{+\infty} f(t)e^{-pt} dt = \int_0^{+\infty} \frac{d}{dp} [e^{-pt} f(t)] dt = \int_0^{+\infty} -t \cdot e^{-pt} f(t) dt = L[-t \cdot f(t)] = -L[t \cdot f(t)]$$

$$\Rightarrow \frac{d}{dp} F(p) = -L[t \cdot f(t)]$$

C.Q.F.D

(0,5)

Partie 2. (06.5pts)

a) Calculer le coefficient d'amortissement (ξ), puis dire de quel régime s'agit-t-il ?

$$\text{On a } D_1 = e^{\frac{-\pi \xi}{\sqrt{1-\xi^2}}} = 0,2 \Rightarrow \frac{-\pi \xi}{\sqrt{1-\xi^2}} = \ln 0,2 \Rightarrow \xi = 0,456 \quad (0,75)$$

Comme $\xi < 1$, alors, il s'agit d'un régime oscillatoire amorti. (0,5)

a) Déterminer la pseudo-pulsation (ω_d), puis en déduire la valeur de la pulsation propre non amortie (ω_n).

$$\text{On a } t_p = \frac{\pi}{\omega_d} = 1 \Rightarrow \omega_d = \pi = 3,14 \text{ (rad/s)} \quad (0,5)$$

$$\text{Comme } \omega_d = \omega_n \sqrt{1-\xi^2} \Rightarrow \omega_n = \frac{\omega_d}{\sqrt{1-\xi^2}} = \frac{3,14}{\sqrt{1-(0,456)^2}} = 3,53 \text{ (rad/s)} \quad (0,75)$$

c) Déterminer la fonction de transfert en boucle fermée du système (figure a) : $F(p) = Y(p)/X(p)$ puis la mettre sous sa forme standard (canonique).

$$F(p) = \frac{S(p)}{E(p)} = \frac{F_1 \cdot \frac{1}{p}}{1 + F_1 \cdot \frac{1}{p}} \quad \text{ou} \quad F_1 = \frac{K_1}{JP+f} = \frac{K_1}{JP+f+K_1K_2}$$

$$\text{d'où } F(p) = \frac{K_1}{(JP+f+K_1K_2)} \cdot \frac{1}{p} = \frac{K_1}{JP^2 + (f+K_1K_2)P + K_1} = \frac{K_1/J}{p^2 + (\frac{f+K_1K_2}{J})p + \frac{K_1}{J}}$$

$$\text{Comme } J=1 \text{ et } f=1 \Rightarrow F(p) = \frac{K_1}{p^2 + (1+K_1K_2)p + K_1} \quad \text{Forme standard} \quad (0,5)$$

b) Calculer les valeurs des gains k_1 et k_2

par identification avec $p^2 + 2\xi\omega_n p + \omega_n^2$ on obtient :

$$\omega_n^2 = K_1 \Rightarrow K_1 = \omega_n^2 = (3,53)^2 = 12,5 \quad (1)$$

$$2\xi\omega_n = 1 + K_1K_2 \Rightarrow K_2 = \frac{2\xi\omega_n - 1}{K_1} = \frac{2(0,456)(3,53) - 1}{12,5} \Rightarrow K_2 = 0,178 \quad (1)$$

Calculer le temps de réponse t_r à $\pm 5\%$ près :

$$\text{à } \pm 5\% \text{ on a } t_r \approx 3\tau = 3 \cdot \frac{1}{\xi\omega_n} = 3 \cdot \frac{1}{(0,456)(3,53)} = 1,85 \text{ (sec)} \quad (0,5)$$

Question de cours : (02.5pts)

Compléter le Schéma global d'un système asservi suivant :

