SLE



y(k)

Y(z)

TD 2 – Représentation et analyse des systèmes

X(z)

Exercice 1

- 1. Ecrire la fonction de transfert du système décrit par la figure ci-contre.
- 2. Déterminer son gain statique
- 3. Déterminer la valeur initiale et finale de sa réponse indicielle

Exercice 2

$$G(p) = \frac{1}{1 + 2p}$$

Soit la fonction de transfert

- 1. Calculer la fonction de transfert discrète de G avec la méthode ZOH
- 2. Calculer la fonction de transfert discrète de *G* avec la méthode Euler arrière (backward)
- 3. Calculer la fonction de transfert discrète de G avec la méthode Tustin

Exercice 3

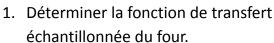
Soit le système décrit par l'équation récurrente suivante :

$$2y_n - 3y_{n-2} + y_{n-2} = u_n - u_{n-1}$$
, avec $y_1 = y_0 = 0$, $u_0 = 0$, $u_1 = 1$, $u_{n>1} = 0$.

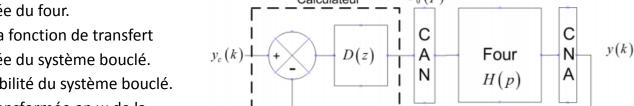
- 1. Déterminer sa fonction de transfert en z.
- 2. Etudier sa stabilité par le critère de Jury.
- 3. Vérifier la stabilité par l'analyse des pôles.
- 3. Calculer sa réponse

Exercice 4

La réponse indicielle d'un four est donnée par la figure A. Ce four est commandé numériquement par un régulateur proportionnel suivant le schéma de la figure B. Ts=2s



- 2. Déterminer la fonction de transfert échantillonnée du système bouclé.
- 3. Etudier la stabilité du système bouclé.
- 4. Calculer la transformée en w de la



u(t), y(t)

- boucle ouverte puis en déduire la stabilité du système bouclé.
- 5. Calculer la transformée en w de la boucle fermée et en déduire la stabilité du système bouclé.

Fig. B

6. Calculer l'erreur statique de la réponse à un échelon unitaire

