

$$h = h_1 - h_2$$

$$q(h) = a \cdot \text{sign}(h) \cdot \sqrt{2g|h|}$$

avec  $a$ : aire du canal

c'est une relation non linéaire

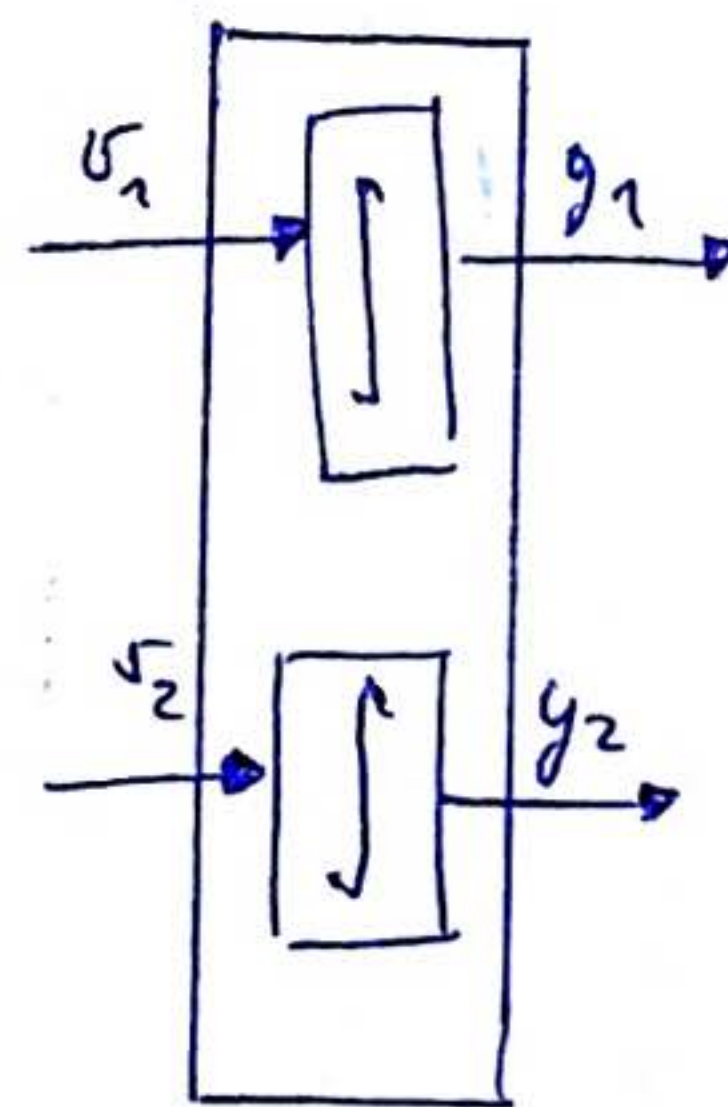
$$\textcircled{1} \begin{cases} \dot{y}_1 = \dot{h}_1 = -q(h_1) + q(h_1 - h_2) + u_1 \\ \dot{y}_2 = -q(h_2) + q(h_2 - h_1) + u_2 \end{cases}$$

on prend  $x = \begin{pmatrix} h_1 \\ h_2 \end{pmatrix}$

$\dot{y} = \begin{pmatrix} \dot{y}_1 \\ \dot{y}_2 \end{pmatrix}$

$u = v - b(x)$

$$\Rightarrow \dot{y} = v$$



② perturbation est  $\Rightarrow$  on aura besoin d'un terme intégral.

$$u_1 = \underbrace{q_0}_{e_1} (w_1 - y_1) + \underbrace{q_{-1}}_{\int e_1} \cdot \int_0^t (w_1(\tau) - y_1(\tau)) d\tau + \underbrace{w_1}_{\text{ref}}$$

$$\Rightarrow \boxed{q_0 e_1 + q_{-1} \int_0^t e_1 + \dot{e}_1 = 0} \quad \frac{d}{dt} \Rightarrow q_0 \dot{e}_1 + q_{-1} e_1 + \ddot{e}_1 = 0$$



$$P(s) = s^2 + g_0 s + g_{-1} = (s^2 + 1)^2$$

$$= s^2 + 2s + 1$$

$$\lambda_i = -1$$

$e^{-t}$

(pour être sûr que l'erreur va décroître de façon exponentielle).

d'où par identification :

$$g_0 = 2$$

$$g_{-1} = 1$$

on rappelle la loi de commande :  $u = v - b(x)$ .

$$\dot{y}_1 = v_1 = g_0 (w_1 - y_1) + g_{-1} \int_0^t (w_1(\tau) - y_1(\tau)) d\tau + \dot{w}_1$$

$\underbrace{\hspace{10em}}_{\delta_1}$

$y_1 \rightarrow$   
  
 $y_2 \rightarrow$

$$\begin{aligned} \dot{\delta}_1 &= w_1 - y_1 \\ \dot{\delta}_2 &= w_2 - y_2 \\ v_1 &= \delta_1 + 2(w_1 - y_1) + \dot{w}_1 \\ v_2 &= \delta_2 + 2(w_2 - y_2) + \dot{w}_2 \end{aligned}$$

$\downarrow w_1$   
 $\downarrow w_2$   
  
 $v_1$   
  
 $v_2$

équations d'état du régulateur.