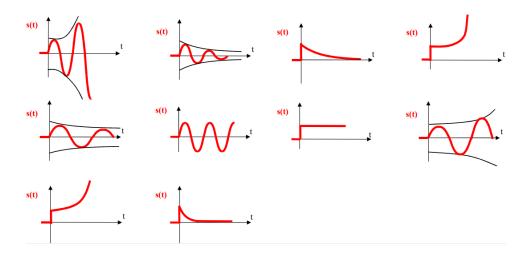
# **Application 0** Stabilité des systèmes – Sujet

# Exercice 1 – Réponse impulsionnelle (entrée Dirac)

Question 1 Pour chaque cas déterminer si la réponse est celle d'un système stable, instable ou juste (quasi) stable.

C1-01

C2-03



### Exercice 2 – Pôles de la FTBF

On donne les pôles des FTBF de plusieurs systèmes :

4. 
$$-2+3j$$
,  $-2-3j$ ,  $-2$ ; 7.  $-1+j$ ,  $-1-j$ ; 5.  $-j$ ,  $j$ ,  $-1$ ,  $1$ ; 8.  $2$ ,  $-1$ ,  $-3$ ;

7. 
$$-1+j$$
,  $-1-j$ ;

$$2. -3, -2, 0;$$

$$5, -i, i, -1, 1$$
:

3. 
$$-2+j$$
,  $-2-j$ ,  $2j$ ,  $-2j$ ; 6.  $-1$ ,  $+1$ ;

6. 
$$-1$$
,  $+1$ :

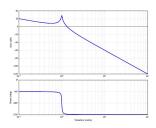
9. 
$$-6$$
,  $-4$ ,  $7$ .

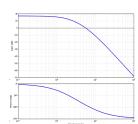
Question 1 Pour chaque cas déterminer si la réponse est celle d'un système stable, instable ou juste (quasi) stable.

## Exercice 3 – Applications du critère du Revers

Question 1 On donne ci-dessous les lieux de transferts de plusieurs FTBO. Déterminer, à l'aide du critère du Revers si les systèmes sont stables en BF.

Question 2 Pour les systèmes stables déterminer les marges de gain et de phase.



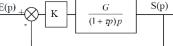


# Exercice 4 – Étude de la stabilité

#### Objectif

- ► Caractériser la stabilité d'un système à partir de la FTBO.
- ▶ La marge de gain est supérieure à  $10 \, dB$  et que la marge de phase est supérieure à  $45 \, ^{\circ}$ .





On donne le schéma ci-contre.

On a 
$$K = 1$$
,  $\tau = 0$ , 1 et  $G = 20$ .

Question 1 Déterminer l'erreur statique et l'erreur de traînage.

Question 2 Effectuer les tracés des diagrammes de Bode de la FTBO.

Question 3 Déterminer graphiquement les marges de gains et de phase.

Question 4 Confirmer ces résultats par le calcul.

Question 5 Conclure par rapport au cahier des charges.

