Sciences Industrielles de l’ingénieur

Devoir Surveille 4 - B

**[Durée 30 min - Aucun document - Calculatrice interdite - Répondre directement sur le sujet]**

# Modélisation des SLCI par schémas blocs

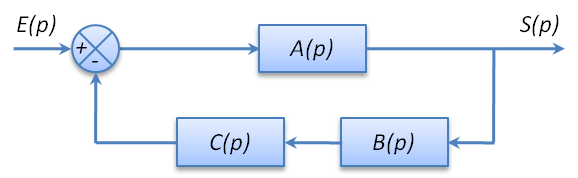
Le fonctionnement d’une servocommande de vérin est régit par les équations différentielles suivantes :

## *Transformer les 4 équations dans le domaine de Laplace.*

## *Donner les schémas blocs partiels associés à chacune de ces équations.*

## *Donner le schéma bloc du système complet.*

# Algèbre de schéma bloc



## *Donner la fonction de transfert équivalente au système : H*

## On pose :

## *Calculer H(p) et la mettre sous forme canonique. Donner le gain l’ordre et la classe de H.*