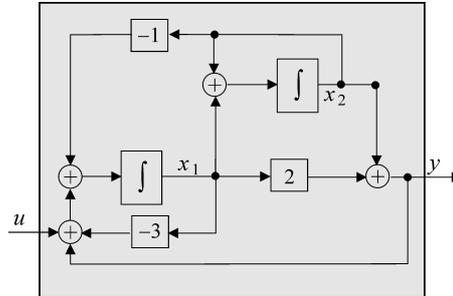


Examen d'automatique, rattrapage, ENSI 1, jeudi 20 Mars 2014

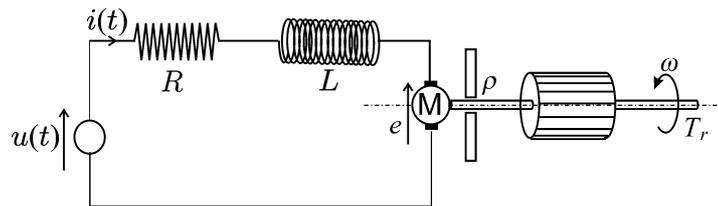
Consignes. Seules les notes de cours-TD et le polycopié sont autorisés. La calculatrice est interdite. Encadrez vos résultats et justifiez chacun d'eux.

Exercice 1. On considère le système \mathcal{S} décrit par le câblage ci-dessous.



- 1) Donner ses équations d'état sous forme matricielle.
- 2) Calculer le polynôme caractéristique du système. Le système est-il stable ?
- 3) Calculer la fonction de transfert du système.

Exercice 2. On considère le moteur à courant continu ci dessous.



Ses équations d'état sont de la forme

$$\begin{cases} \frac{di}{dt} = -\frac{R}{L}i - \frac{\kappa}{L}\omega + \frac{u}{L} \\ \dot{\omega} = \frac{\kappa}{J}i - \frac{\rho}{J}\omega - \frac{T_r}{J} \end{cases}$$

où κ, R, L, J sont des paramètres constants du moteur. Les entrées sont la tension u et le couple T_r , les variables d'état sont i et ω . On utilise ce moteur pour pomper l'eau d'un puits. Dans ce cas, le couple utilisé est $T_r = \alpha\omega$, où α est un paramètre constant. On négligera ρ devant α . Il n'y a désormais plus qu'une seule entrée pour le système moteur+pompe : la tension u .

- 1) Donner les équations d'état du système moteur+pompe.
- 2) On choisit pour sortie $y = \omega$. Calculer la fonction de transfert du système moteur+pompe.
- 3) Donner l'équation différentielle associée à cette fonction de transfert.
- 4) On prend pour vecteur d'état $\mathbf{x} = (y, \dot{y})^T$. Donner une représentation d'état du système sous forme matricielle.
- 5) Une commande *proportionnelle et dérivée* est une combinaison linéaire de la sortie y , de sa dérivée \dot{y} , et de la consigne w (attention à ne pas confondre la consigne w avec la vitesse de l'arbre moteur ω). Cette commande s'écrit sous la forme $u = hw - k_1y - k_2\dot{y}$. Donner les équations d'état du système moteur+pompe bouclé par une telle commande.
- 6) Donner les valeurs de k_1 et k_2 qu'il nous faut choisir pour avoir les pôles du système bouclé égaux à -1 .
- 7) Trouver h de façon à ce que y converge vers w , lorsque la consigne w est constante.