

TD N°4: Représentation d'Etat

Exercice 1:

Réaliser un schéma de simulation de la représentation d'état pour les systèmes suivants.

$$1. \dot{x}(t) = \begin{bmatrix} 2 & 6 \\ 1 & 3 \end{bmatrix} x(t) + \begin{bmatrix} 5 \\ 0 \end{bmatrix} u(t) \quad y(t) = [1 \quad 1]x(t) + [2]u(t)$$

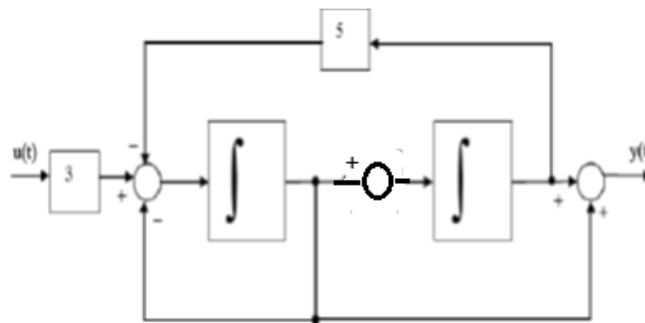
$$2. \dot{x}(t) = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & -3 \end{bmatrix} x(t) + \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} u(t) \quad y(t) = [1 \quad 2 \quad 1]x(t)$$

$$3. \dot{x}(t) = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & -3 \end{bmatrix} x(t) + \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix} u(t) \quad y(t) = [1 \quad 1 \quad 0]x(t)$$

Exercice 2:

On considère le schéma fonctionnel (voir figure 1)

- Représenter le système dans l'espace d'état, et donner les matrices A, B, C, et D.
- Calculer la fonction de transfert du système associé



Exercice 3:

Soit le système dynamique dont la fonction de transfert est donnée par:

$$G(p) = \frac{6(p+2)(p+5)}{(p+1)(p+3)(p+4)}$$

- Déterminer les formes canoniques suivantes du système en boucle ouverte:
 - Commandable par rapport à la dernière ligne
 - Observable par rapport à la première colonne
 - De Jordan

Exercice 4:

Soit un système décrit par l'équation différentielle suivante :

$$\ddot{y}(t) + 3\dot{y}(t) + 2y(t) = u(t)$$

- 1- Donner une représentation d'état pour le système.
- 2- Calculer les valeurs propres (λ_1, λ_2).
- 3- Calculer les vecteurs propres associés ($z = [z_1 \ z_2]$, $v = [v_1 \ v_2]$). Montrer que $A = T\Delta T^{-1}$ où $T = [z \ v]$ et $\Delta = \text{di}[\lambda_i]$.
- 4- Calculer la matrice de transition e^{At} en utilisant la méthode de la diagonalisation de A .
- 5- Calculer la réponse à échelon unitaire du système pour $x_0 = [1 \ 0]$