

**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:**

Soit un système décrit par l'équation différentielle suivante :

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

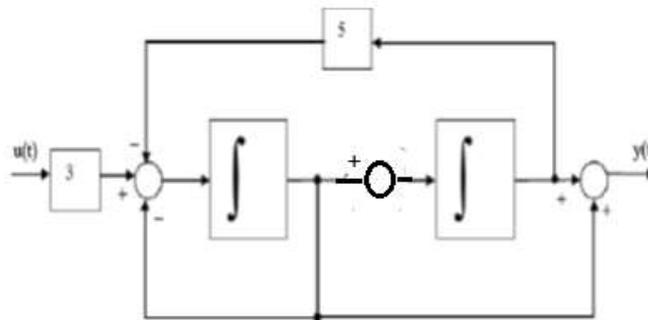
Donner une représentation d'état pour le système

**Exercice 3:**

On considère le schéma fonctionnel (voir figure 1)

a) Représenter le système dans l'espace d'état, et donner les matrices A, B, C, et D.

b) Calculer la fonction de transfert du système associé

**Exercice 4:**

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, Observable, De Jordan

Enoncés TD n° 5  
 Représentation d'Etat

**Exercice 5:**

Soit le système d'écrit par le schéma de la figure .

On prend comme vecteur d'état, le vecteur X suivant:  $X = [x_1 \ x_2 \ x_3 \ x_4]^T$

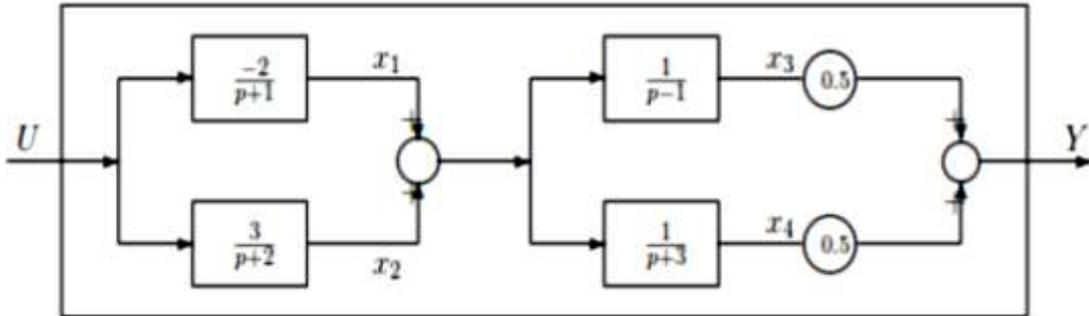


Figure 1: Schéma fonctionnel du système

1. Ecrire la représentation d'état de ce système.
2. A partir du schéma fonctionnel de la figure 1, déterminer la fonction de transfert du système.