

Exercice 1 (4 points) : Considérons un système défini par l'équation d'état suivante :

$$\dot{\mathbf{X}} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -2 & -3 \end{pmatrix} \mathbf{X} + \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} u = \mathbf{A}\mathbf{X} + \mathbf{B}u$$

$$\mathbf{y} = (1, 0)\mathbf{X} = \mathbf{C}\mathbf{X}$$

On supposera que l'état initial du système est caractérisé par un vecteur d'état nul $\mathbf{X}(0) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$.

- (2 points) Dans le domaine de Laplace, calculer la matrice de transition

$$Lp(e^{At}) = (pI - A)^{-1}$$

- (2 points) En déduire la fonction de transfert $H(p)$ du système.

Exercice 2 (16 points) : Considérons un système défini par l'équation d'état suivante :

$$\dot{\mathbf{X}} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -a & 1+a \end{pmatrix} \mathbf{X} + \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} u = \mathbf{A}\mathbf{X} + \mathbf{B}u$$

$$\mathbf{y} = (1, 0)\mathbf{X} = \mathbf{C}\mathbf{X}$$

avec $a > 1$. On supposera que l'état initial du système est caractérisé par un vecteur d'état nul $\mathbf{X}(0) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$.

- (1 point) Montrer que le polynôme caractéristique de la matrice \mathbf{A} est de la forme :

$$p(\lambda) = \det(\mathbf{A} - \lambda\mathbf{I}) = \lambda^2 - (1+a)\lambda + a$$

- (1 point) Montrer que le discriminant du polynôme caractéristique peut s'écrire sous la forme :

$$\Delta = (a-1)^2$$

- (2 points) En déduire les valeurs propres λ_1 et λ_2 de \mathbf{A} avec $\lambda_1 < \lambda_2$.
- (2 points) Calculer les vecteurs propres \mathbf{e}_1 et \mathbf{e}_2 relatifs aux valeurs propres λ_1 et λ_2 respectivement.
- (2 points) Dans la suite on prendra

$$D = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 \\ 0 & \lambda_2 \end{pmatrix}$$

Fournir la matrice de passage \mathbf{P} de la base canonique à la base propre. En déduire \mathbf{P}^{-1} .

- (2 points) Calculer la matrice de transition $e^{At} = \mathbf{P}e^{Dt}\mathbf{P}^{-1}$.
- (2 points) Vérifier ce résultat par la méthode de Sylvester.
- (3 points) Pour une entrée en échelon unité, calculer l'expression du vecteur d'état $\mathbf{X}(t)$.
- (1 point) En déduire l'expression de la sortie $\mathbf{y}(t)$.