Année: 2015-2016

Cours : Automatique des Systèmes Discrets

Cycle: IG<sub>2</sub> (OGE,OEM,OII)

Proposé par: Sounna NOUHOU

# CONTROLE nº1

### Exercice 1:

On considère la fonction causale définie par  $x(t)=(0,25)^{\frac{\iota}{\tau_{\it E}}}u(t)$ . On demande de calculer :

1. 
$$X(z) = Z[x(t)]$$
;

2. 
$$Y(z) = Z[x(t) e^{-5t}];$$

3. 
$$V(z) = Z[x(t - 2T_e)];$$

**4.** 
$$G(z) = Z[tx(t)].$$

# Exercice 2:

Calculer les transformées en z des fonctions suivantes:

1. 
$$F(p) = \frac{p^2 + 1}{p(p^2 + 4p + 8)}$$
;

2. 
$$G(p) = B_0(p)X(p)$$
 avec  $X(p) = \frac{5r}{(p+2r(p+1)^2)}$ .

## Exercice 3:

On considère les transmittances en z svi, ances:

a). 
$$F(z) = \frac{z}{1+z^2}$$
,

$$G(z) = \frac{5(z+1)}{z(z-1)^2}.$$

- 1. Calculer les valeurs in tiales et finales des originales de F, G;
- 2. Calculer les transformées en z inverses de F et G. En déduire leurs valeurs initiales et finales puis, conclure.

Nota: aucun document n'est autorisé.

#### On donne:

$$Z[\sin(w_0 t)] = Z[\frac{w_0}{p^2 + w_0^2}] = \frac{z \sin w_0 T}{z^2 - 2z \cos w_0 T + 1} ;$$

$$Z[\cos(w_0 t)] = Z[\frac{p}{p^2 + w_0^2}] = \frac{z(z - \cos w_0 T)}{z^2 - 2z \cos w_0 T + 1}$$

$$Z[e^{-at}\sin w_0 t] = Z[\frac{w_0}{(p+a)^2 + w_0^2}] = \frac{ze^{-aT}\sin w_0 T}{z^2 - 2ze^{-aT}\cos w_0 T + e^{-2aT}}$$

$$Z[e^{-at}\cos w_0 t] = Z[\frac{p+a}{(p+a)^2 + w_0^2}] = \frac{z^2 - ze^{-aT}\cos w_0 T}{z^2 - 2ze^{-aT}\cos w_0 T + e^{-2aT}}$$

$$Z[te^{-at}] = Z[\frac{1}{(p+a)^2}] = \frac{Tze^{-aT}}{(z-e^{-aT})^2}$$