Q1) Le gain statique étant donné en mm/A signifie que l'entrée est une intensité exprimée en A et la sortie une distance en mm. L'échelle des ordonnées est donc une distance exprimée en mm.

Le système étant supposé être un deuxième ordre et la courbe étant périodique amortie, on en déduit que le signal d'entrée est un échelon.

La valeur finale atteinte sur la courbe est de 10 mm, ceci pour un gain statique de 5 mm/A, l'amplitude de l'échelon est donc de 2 A.

$$e(t) = 2 \times u(t)$$

avec u(t) la fonction d'Heaviside ou identité ou unitaire.

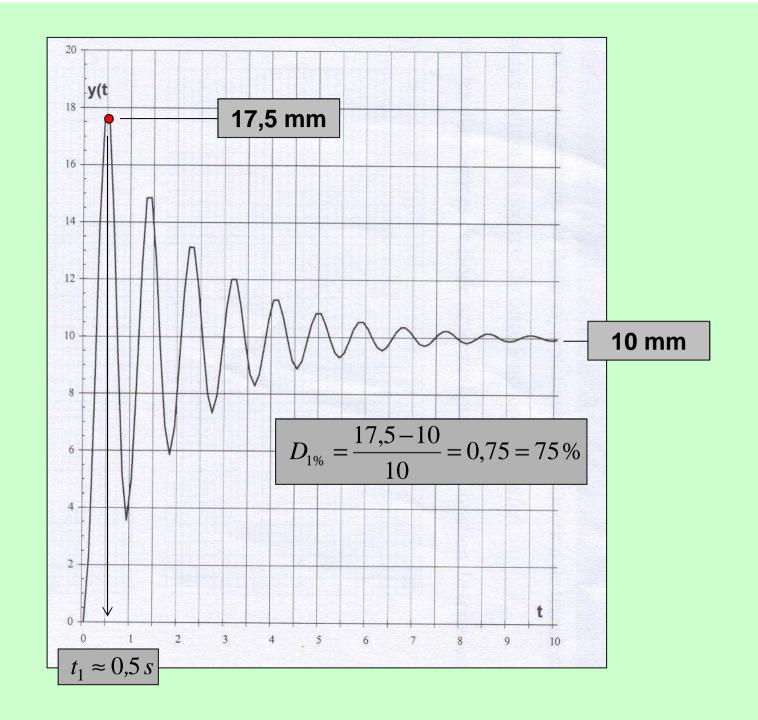
Q2) On mesure une valeur de 17,5 mm pour la hauteur du pic relatif au premier dépassement.

Par ailleurs la valeur finale atteinte par le système est de 10 mm.

$$D_{1\%} = \frac{17,5-10}{10} = 0,75 = 75\%$$

Le temps relatif au premier dépassement mesuré est :





On sait que: 
$$D_{1\%} = 100 \times e^{\frac{-\pi z}{\sqrt{1-z^2}}}$$
 ou  $D_1 = e^{\frac{-\pi z}{\sqrt{1-z^2}}}$ 

$$\ln(D_1) = \ln(0.75) = -0.29 = \frac{-\pi z}{\sqrt{1 - z^2}}$$

$$0.29^2 \times (1 - z^2) = \pi^2 z^2$$

$$z^2 \times (\pi^2 + 0.084) = 0.084$$

Par ailleurs: 
$$t_1 = \frac{pseudo - p\acute{e}riode}{2} = \frac{\pi}{\omega_0 \times \sqrt{1 - z^2}}$$

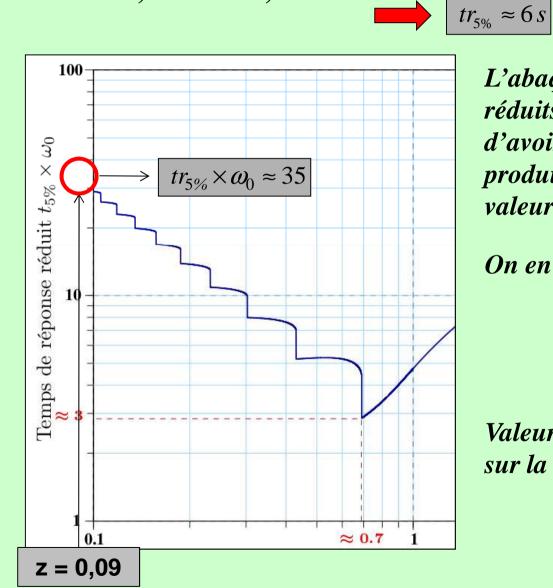
$$\omega_0 = \frac{\pi}{t_1 \times \sqrt{1 - z^2}} = \frac{\pi}{0.5 \times \sqrt{1 - 0.09^2}}$$
  $\omega_0 = 6.3 \text{ rad/s}$ 

On en déduit :

$$H(p) = \frac{K}{1 + \frac{2 \times z}{m_2} \times p + \frac{p^2}{m^2}}$$

$$H(p) = \frac{5}{1 + 0.029 \times p + 0.025 \times p^2}$$

Q3) Le temps de réponse à 5% correspond à l'instant où la courbe pénètre dans la bande à +/-5% de la valeur finale sans plus jamais en ressortir, c'est-à-dire entre 9,5 mm et 10,5 mm.



L'abaque des temps de réponse réduits permet (en extrapolant) d'avoir une valeur approximative du produit  $tr_{5\%}$  avec  $\omega_0$  à partir de la valeur de z.

On en déduit :

$$tr_{5\%} \times 6.3 \approx 35$$

$$tr_{5\%} \approx 5.6 \, s$$

Valeur comparable à celle mesurée sur la courbe réponse.