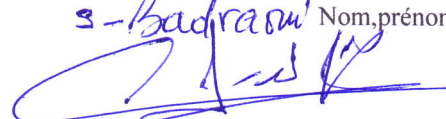


**PV DE NOTE**

Matière: Eléments de la théorie du Contrôle

N°	Matricule	Nom	Prénoms	C.C	Exam	Consult.	Signature	Ratt
01	17/36046827	AZZOUZ	IMEN	14,25	06,5			
02	16/36051916	BELAAZ	NOR ELHOUDA	11,75	05,5			
03	10/6033668	BESSAKLIA	HESNA	13,5	07,5			
04	12/6031649	BOUDOUDA	MARWA	14,75	12,0			
05	18/36037281	BOUHSSANE	NASSIMA	14,5	07,5			
06	16/36043517	BOUZID	BOCHRA	13,5	05,5			
07	18/36040197	CHEIKH	NARIMANE	13,0	08,0			
08	16/36041805	CHIHAOUI	AMIRA	15,0	08,0			
09	15/36049242	CHIROUF	RAFIDA	12,75	10,0			
10	18/36037235	DOUAKHA	NADA	14,75	10,0			
11	17/36040291	FARTAS	LINA SOUNDOUS	15,0	07,5			
12	18/36037290	FERDJALLAH	RAZIKA	16,25	08,5			
13	12/9054552	FRIDJAT	ALI	13,5	09,5			
14	18/36037150	GHARSI	SARRA	15,75	5,5			
15	11/6034155	HADDAD	CHAHRA	15,25	06,0			
16	16/36051099	HADDOUCHE	KHAWLA	12,75	08,5			
17	18/36037140	HAMERI	ROUMAYSSA	15,75	08,0			
18	18/36040743	HASSAINIA	CHAIMA	15,75	08,0			
19	17/36039740	JENNAH	SARRA	13,25	06,5			
20	16/36042306	KARDOUSSI	CHOROUK	16,25	05,0			
21	17/36043305	LABIOD	SAFA	14,25	07,0			
22	17/36043275	LAMOURI	SELMA	15,75	07,5			
23	15/36045713	MEZARA	INES	12,5	07,5			
24	18/36040755	NASRI	GHADA	13,75	08,0			
25	18/34056832	OULED MERIEM	FERIEL	14,75	07,5			
26	11/6030646	SAADA	ZAKARYA	/	/			
27	18/36040365	SAMOUDI	SARRA	16,0	07,0			
28	18/36037277	TABANE	IMANE	15,0	08,5			
29	17/36045278	TLIDJANI	ROUMAYSSA	15,75	08,5			
30	17/36044426	ZADEM	HADIL	16,25	06,0			
31	17/36045338	ZERAOULIA	WARDA	13,5	07,5			
32	16/36044552	ZITOUNI	NAIMA	15,0	07,0			

Nom, prénom et signature chargé TD

3-Badram  

 Nom, prénom et signature chargé de Cours

- EX1** (a) famille orthonormée:  $\langle e_k | e_j \rangle = \delta_{kj}$   
 (b) Base hilbertienne: f. orthonormé et  $\text{vect}\{e_k\} = H$ .  
 (c)  $(\Rightarrow)$  si  $\{e_k\}$  est totale; on a Parseval:  $\|u\|^2 = \sum_{k=1}^{\infty} |\langle u | e_k \rangle|^2 = \sum_{k=1}^{\infty} 0^2 = 0 \Rightarrow u=0$   
 ( $\Leftarrow$ )  $\left\{ \sum_{k=1}^n \langle u | e_k \rangle e_k \right\}_n$  est de Cauchy:  $\exists \sum_{j=1}^{\infty} \langle u | e_j \rangle e_j = v$   
 on a:  $\langle u - v | e_k \rangle = \langle u | e_k \rangle - \lim_{m \rightarrow \infty} \langle u | e_j \rangle \langle e_j | e_k \rangle =$   
 $= \langle u | e_k \rangle - \langle u | e_k \rangle \langle e_k | e_k \rangle = \langle u | e_k \rangle - \langle u | e_k \rangle = 0 \forall k$   
 d'après l'hyp.  $u - v = 0 \Rightarrow u = v = \sum_1^{\infty} \langle u | e_k \rangle e_k$ ,  $\{e_k\}$  est total

- EX2** (a) L'eq. sol de (S) pour  $y^0 = 0$  est  $\int_0^T e^{-\alpha(t-s)} u(s) ds$   
 donc:  $\int_0^T e^{-\alpha(T-s)} M e^{-\alpha s} ds = 1 \Rightarrow M \int_0^T e^{-\alpha T} ds = 1$   
 $\Rightarrow M T e^{-\alpha T} = 1 \Rightarrow M = \frac{1}{T} e^{\alpha T}$ , cad  $u(t) = \frac{1}{T} e^{-\alpha(t-T)}$   
 (b) on a:  $\|u\|^2 = \int_0^T |u(t)|^2 dt = \int_0^T \frac{1}{T^2} e^{-2\alpha(t-T)} dt$   
 $= \frac{1}{T^2} e^{2\alpha T} \int_0^T e^{-2\alpha t} dt = \frac{1}{2\alpha T^2} + \frac{1}{2\alpha T^2} e^{2\alpha T}$   
 $\Rightarrow \frac{2\alpha T^2}{e^{2\alpha T}} \|u\|^2 = -\frac{1}{e^{2\alpha T}} + 1 \Rightarrow \lim_{\alpha \rightarrow \infty} \frac{2\alpha T^2}{e^{2\alpha T}} \|u\|^2 = 1$   
 $\Rightarrow \|u\| \sim \frac{e^{\alpha T}}{\sqrt{2\alpha} T}$

- EX3** (a) La Contrôlabilité exacte (Voir le cours)  
 (b) La Contrôlabilité approchée (Voir le cours).  
 (c1) Kalman:  $AB = \begin{pmatrix} 3 \\ \alpha+3 \end{pmatrix}$ ,  $K = \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ \alpha & \alpha \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 0 & \alpha \end{bmatrix}$   
 $\text{rg } K = 2 (\Leftrightarrow \alpha \neq 0)$ ; (S) est Contrôlable,  $\alpha = 0$ : (S) ne l'est pas

- (c2)  $e^{At}$ ,  $(\lambda I - A)^2 = (\lambda - 2)^2 \Rightarrow \lambda = 2$  v.p. double:  $e^{2t} = \alpha_0 I + \alpha_1 A t$   
 $\begin{cases} e^{2t} = \alpha_0 + \alpha_1 (2t) \\ t e^{2t} = \alpha_1 t \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \alpha_1 = e^{2t} \\ \alpha_0 = (1-2t)e^{2t} \end{cases} \therefore e^{At} = \begin{bmatrix} (1-t)e^{2t} & 2t e^{2t} \\ -\frac{1}{2} t e^{2t} & (1+t)e^{2t} \end{bmatrix}$

- (c) M:  $\int_0^T e^{A(T-s)} B u ds = y^1 \Rightarrow M \int_0^T e^{A(T-s)} B ds = y^1 \Rightarrow$   
 $M \begin{bmatrix} -\frac{3}{8} - T + (\frac{1}{4} + \frac{1}{2} T) e^{2T} \\ -\frac{3}{8} + (\frac{1}{8} + \frac{1}{4} T) e^{2T} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$  c'est pas possible  
 Donc  $\nexists u = u \cdot 1 \cdot y = y^1$

- (c3)  $CA = (1 \ -1) \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ \alpha & 3 \end{pmatrix} = (1-\alpha \ -1)$   
 $K = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1-\alpha & -1 \end{bmatrix}$  si  $\alpha = 1 \Rightarrow \text{rg } K = 2$  (S) observable  
 Si  $\alpha \neq 1$ : (i)  $\alpha = 0$ :  $\text{rg } K = 1$  (S) n'est pas observable  
 (ii)  $\alpha \neq 0$ :  $1-\alpha = \lambda \neq 1$ ;  $\text{rg } K = 2$  (S) observable  
 Donc (S) est obs.  $\Leftrightarrow \alpha \neq 0$