

Exercice 1 Session 2003

10 points

Le but de cet exercice est de déterminer les premiers coefficients de Fourier et les principales harmoniques d'un signal.

Partie A

Pour tout entier naturel n , on considère les intégrales :

$$I_n = \int_{\frac{\pi}{2}}^{\pi} \cos(nx) dx \text{ et } J_n = \int_0^{\frac{\pi}{2}} x \cos(nx) dx$$

1. Montrer que $I_n = -\frac{1}{n} \sin n\frac{\pi}{2}$.
2. À l'aide d'une intégration par partie, montrer que : $J_n = \frac{\pi}{2n} \sin\left(n\frac{\pi}{2}\right) + \frac{1}{n^2} \cos\left(n\frac{\pi}{2}\right) - \frac{1}{n^2}$
3. Déterminer I_1, I_2 et I_3 , puis J_1, J_2 et J_3 .

Partie B

Soit f la fonction numérique définie sur \mathbb{R} , paire, périodique de période 2π , telle que :

$$\begin{cases} \text{si } 0 \leq t \leq \frac{\pi}{2}, & f(t) = \frac{2E}{\pi}t \\ \text{si } \frac{\pi}{2} < t \leq \pi, & f(t) = E \end{cases}$$

où E est un nombre réel donné, strictement positif.

1. Tracer, dans un repère orthogonal, la représentation graphique de la fonction f sur l'intervalle $[-\pi ; +\pi]$ (on prendra $E = 2$ uniquement pour construire la courbe représentant f).
2. Soit a_0 et pour tout entier naturel supérieur ou égal à 1, a_n et b_n les coefficients de Fourier associés à f .
 - (a) Calculer a_0 .
 - (b) Pour tout $n \geq 1$, donner la valeur de b_n .
 - (c) En utilisant la partie A, vérifier que pour tout $n \geq 1$, $a_n = \frac{2E}{\pi^2} (2J_n + \pi I_n)$.
Calculer a_{4k} pour tout entier $k \geq 1$.

Partie C

1. Déterminer les coefficients a_1, a_2, a_3 .
2. Calculer F^2 , carré de la valeur efficace de la fonction f sur une période.
On rappelle que dans le cas où f est paire, périodique de période T , on a :

$$F^2 = \frac{2}{T} \int_0^{\frac{T}{2}} f^2(t) dt$$

3. On sait par ailleurs que la formule de Bessel-Parseval donne :

$$F^2 = a_0^2 + \sum_{n=1}^{+\infty} \frac{a_n^2 + b_n^2}{2}$$

Soit P le nombre défini par $P = a_0^2 + \frac{1}{2} (a_1^2 + a_2^2 + a_3^2)$.

Calculer P , puis donner la valeur décimale arrondie au millième du rapport $\frac{P}{F^2}$.

Ce dernier résultat très proche de 1, justifie que dans la pratique, on peut négliger les harmoniques d'ordre supérieur à 3.

On s'intéresse à un système entrée-sortie susceptible d'être contrôlé.

Dans la partie A, on étudie le système en l'absence de contrôle.

Dans la partie B, on étudie le système soumis à un contrôle.

Les parties A, B et C sont indépendantes dans leurs résolutions respectives.

Partie A

On considère l'équation différentielle (E_1) suivante :

$$\frac{1}{2}y'(t) + y(t) = 10 - \beta \quad (E_1)$$

où y désigne une fonction dérivable de la variable réelle t et β une constante réelle.

1. Montrer que la fonction h définie pour tout nombre réel t par $h(t) = 10 - \beta$ est solution de l'équation différentielle (E_1).
2. Résoudre l'équation différentielle (E_1).
3. Montrer que la fonction f , solution de l'équation différentielle (E_1) et qui vérifie $f(0) = 10$ est définie sur \mathbb{R} par $f(t) = \beta e^{-2t} + 10 - \beta$.
4. Calculer $\lim_{t \rightarrow +\infty} f(t)$ que l'on note f_∞ .

Partie B

On rappelle que la fonction échelon unité U est définie par :

$$\begin{cases} U(t) = 0 & \text{si } t < 0 \\ U(t) = 1 & \text{si } t \geq 0 \end{cases}$$

et qu'une fonction définie sur \mathbb{R} est dite causale si elle est nulle pour tout nombre réel strictement négatif.

On considère la fonction causale g qui vérifie la relation (E_2) suivante :

$$\frac{1}{2}g'(t) + g(t) = 13 \int_0^t [10U(u) - g(u)] du + (10 - \beta)U(t) \quad (E_2)$$

et la condition $g(0) = 10$.

On admet que la fonction g admet une transformée de Laplace notée G .

1. Montrer que la transformée de Laplace I de la fonction i définie par :

$$i(t) = 13 \int_0^t [10U(u) - g(u)] du$$

est telle que

$$I(p) = \frac{130}{p^2} - 13 \frac{G(p)}{p}.$$

Indication : On pourra utiliser la transformée de Laplace d'une intégrale : $\mathcal{L} \left(\int_0^t f(t) dt \right)$

2. En appliquant la transformation de Laplace aux deux membres de la relation (E_2), déterminer une expression de $G(p)$.
3. Vérifier que $G(p) = \frac{10}{p} - \frac{2\beta}{(p+1)^2 + 5^2}$.

signal représenté par la fonction g .

On rappelle que, d'après le théorème de la valeur finale, $g_\infty = \lim_{p \rightarrow 0^+} pG(p)$.

Déterminer g_∞ .

5. (a) Déterminer la transformée de Laplace de la fonction qui à tout nombre réel t associe $e^{-t} \sin(5t)U(t)$.
- (b) En déduire l'expression de $g(t)$.

Partie C

Dans cette partie, on prend $\beta = 5$.

En **annexe 1, à rendre avec la copie**, on a représenté, sur l'intervalle $[0 ; +\infty[$, les courbes C_f et C_g représentatives des fonctions f et g définies dans les parties A et B avec $\beta = 5$.

On admet ici que pour tout nombre réel t positif ou nul : $f(t) = 5e^{-2t} + 5$ et $g(t) = 10 - 2e^{-t} \sin(5t)$.

On rappelle que f_∞ et g_∞ sont les limites respectives des fonctions f et g en $+\infty$.

On a donc : $f_\infty = 5$ et $g_\infty = 10$.

1. (a) Vérifier que pour tout nombre réel t positif ou nul on a : $\frac{f(t) - f_\infty}{f_\infty} = e^{-2t}$.
- (b) Soit t_1 le nombre réel tel que :

$$\frac{f(t) - f_\infty}{f_\infty} \leq 0,02 \quad \text{pour tout } t \geq t_1.$$

Calculer la valeur exacte de t_1 , puis une valeur approchée de t_1 arrondie au dixième.

2. Soit t_2 le nombre réel tel que :

$$-0,02 \leq \frac{g(t) - g_\infty}{g_\infty} \leq 0,02 \quad \text{pour tout } t \geq t_2.$$

Graphiquement, déterminer une valeur approchée de t_2 , arrondie au dixième.

Dans ce problème, on a étudié un système entrée-sortie, dans la partie A libre de tout asservissement, puis dans la partie B contrôlé par une commande intégrale.

On a montré que grâce à cette commande on peut stabiliser la sortie à la valeur 10 indépendamment de la perturbation β , au prix d'une détérioration du temps de réponse du système et de l'apparition d'oscillations amorties.

