

Stabilisation des systèmes non linéaires

THÈSE

présentée et soutenue publiquement le 31 MARS 2000

pour l'obtention du

Doctorat de l'université de Metz
(spécialité mathématiques appliquées)

par

Ourida CHABOUR

Composition du jury

Rapporteurs : G. Bornard, Directeur de Recherche CNRS.
H. Hammouri, Professeur à l'Université de Lyon I.
T. Sari, Professeur à l'Université de Mulhouse.

Examineurs : M. Moussaoui, Professeur à l'Ecole Centrale de Lyon. Président.
G. Sallet, Professeur à l'Université de Metz. Directeur de thèse.
J.C. Vivalda, Chargé de Recherche à l'INRIA-Lorraine.

Table des matières

Introduction Générale	1
Introduction générale	3
I Stabilisation des systèmes déterministes	7
Chapitre 1 Rappels et Généralités	9
1 Rappels et Généralités	11
1.1 Notions de stabilité	11
1.1.1 Définitions	11
1.1.2 Fonctions de Lyapounov	12
1.1.3 Fonctions de Lyapounov semi définies	13
1.1.4 Systèmes linéaires	13
1.1.5 Systèmes homogènes	15
1.1.6 Variété centrale	16
1.1.7 Systèmes triangulaires	17
1.2 Notions de stabilisation	18
1.2.1 Stabilisation des systèmes linéaires	19
1.2.2 Stabilisation des systèmes non linéaires	19
Chapitre2 Les Systèmes Bilinéaires Homogènes	29
2 Les systèmes bilinéaires homogènes	31
Chapitre3 Les systèmes Homogènes	57
3 Stabilisation des systèmes homogènes	59

II	Stabilisation des systèmes stochastiques	71
4	Les systèmes stochastiques	73
4.1	Rappels et Généralités	73
4.1.1	Notions de stabilités	74
4.1.2	Notions de stabilisation: Formulation du problème . . .	75
4.2	Stabilisation d'un système partiellement linéaire	75
4.3	Stabilisation d'un système en cascade	76
	Bibliographie	93

Résumé

Dans cette thèse, notre étude a porté sur la stabilisation de certaines classes de systèmes déterministes et de systèmes stochastiques. Ce travail est donc divisé en deux parties.

Dans la première partie, nous nous intéressons à certaines classes de systèmes homogènes déterministes. En premier lieu, nous considérons les systèmes bilinéaires homogènes. Nous donnons des conditions suffisantes sous lesquelles les systèmes considérés sont globalement pratiquement stabilisables par une famille de commandes linéaires et nous montrons que ces conditions assurent la globale asymptotique stabilité par une commande homogène bornée que nous construisons. D'autre part, nous introduisons une notion de passivité pratique. Nous montrons que la pratique passivité de ces systèmes entraîne la pratique stabilisation par un retour de sortie. En second lieu, nous considérons les systèmes homogènes et les systèmes quasi homogènes nous donnons des conditions suffisantes de stabilisabilité.

Dans la deuxième partie de cette thèse nous étendons des résultats de stabilisation de systèmes déterministes à des systèmes stochastiques. Notre premier résultat porte sur la stabilisation d'une classe de systèmes partiellement linéaires lorsque les phénomènes aléatoires interviennent sur ces systèmes. Notre deuxième résultat porte sur la stabilisation d'une classe de systèmes en cascades.

Abstract

In this thesis we deal with stabilization of some classes of deterministic and stochastic systems. This work is divided in two part.

In the first part, we consider the bilinear homogeneous systems. Firstly, sufficient conditions are given for these systems to be globally practically stabilizable by means of a family of linear feedback laws. After on, using the homogeneity property of the bilinear systems, we prove that these conditions are also sufficient for the global asymptotic stabilization by homogeneous feedbacks of degree zero. An explicit design of asymptotically stabilizing feedbacks, is carried out. Finally, we emphasize how our results can be related to the passivity theory frequently used to deal with the stabilization problem. Secondly, we consider homogeneous polynomial systems and homogeneous systems with respect to a dilatation. We provide sufficient conditions under which the systems considered are globally asymptotically stabilizable.

In the second part, we consider composite partially linear stochastic systems and cascade stochastic systems. We state sufficient conditions for the existence of feedback laws which render the equilibrium solution of these systems globally asymptotically stable in probability.