

L3 CM

Asservissement et Régulation

Rattrapage

Groupe 3

Salle E12

N°	Nom & Prénom	Signature	Notes/20
49	MOKHTARI SAID		09,00
50	NAMANE YAZID		10,50
51	OUHAMOUCHE OUISSEM		02,50
52	RABAHALLAH MASSINISSA		10,50
53	RAHIM YACINE		10,50
54	RAMDANE LYDIA	X	X
55	REZZIK DJAMEL		10,50
56	SADOUD MASSINISSA		13,50
57	SEDDIKI Mohammed		10,50
58	SEHAD AISSA	X	X
59	SEKOUR RIAD		12,00
60	SELLAM KOUSSAILA		10,50
61	SEMMANI ANIS	X	X
62	SLAMANI SABRINA		12,00
63	TADRIST ABDERRAHMANE		15,00
64	TAGRI EL HADI		12,00
65	TAGZIRT YOUVA	X	X
66	TEDJANI KAMELIA		04,50
67	TELLACHE FARES		15,00
68	YACOUB ILYAS	X	X
69	YOUNSI YANIS		16,50
70	ZEMIRLI AMINE		15,00

Enseignant:
 Mme. BENSEBA

Date d'affichage :

23.06.2026

Département de Génie Mécanique
 Section Supr
 de l'Enseignement de Licence

L3 CM

Asservissement et Régulation

Rattrapage

Groupe 2

Salle E11

25	FENEK ANIS	X	X
26	GHOBRINI ANIS	<i>Dis</i>	12,00
27	GUERRAB YAZID	<i>Yazid</i>	10,50
28	HADDADOU SAMY	<i>H</i>	12,00
29	HADJOU MASSINISSA	X	X
30	HAMEL MICIPSSA	X	X
31	HAMMAD ALI	<i>Hammad</i>	10,50
32	HAMRI MALIKA	<i>H</i>	12,00
33	HOCINI YANIS	X	X
34	IBOUCHOUKENE GAYA	<i>J</i>	10,50
35	IDDIR MOHAMMED	X	X
36	IRIDA SABRINA	<i>Irida</i>	10,50
37	KADRI YASSINE	X	X
38	KARAR HOUSSAM EDDINE	<i>R</i>	12,00
39	KERDEL RAYAN	<i>K</i>	13,50
40	KEZMANE CHAFAA	<i>K</i>	13,50
41	KHERROUBA MOHAMED	<i>K</i>	10,50
42	LAKRIB NOUAR SDAT	X	X
43	LARABI OURAMDANE	<i>L</i>	13,50
44	LEKHAL GHILES	<i>L</i>	10,50
45	MAMMERI ALI	<i>M</i>	12,00
46	MENNOUR LOUNIS	<i>M</i>	10,50
47	MERBAH FAZIL	X	X
48	MEZIANE FOUAD	X	X
49	<i>Demiche Lounis</i>	<i>D</i>	12,00
50	<i>CHEREF Farouk</i>	<i>C</i>	13,50

23.06.2026

[Signature]

L3 CM

Asservissement et Régulation

Rattrapage		Groupe 1	Salle E10
N°	Nom & Prénom	Signature	Notes/20
1	ABES MEZIANE	X	X
2	ACHOUR MOHAMED AREZKI	X	X
3	ALILECHE MOHAMMED	Al.	15,00
4	AMEUR YUCEF	X	X
5	AMRANE ABDELKRIM	X	X
6	AMROUNE KAMAL	am	12,00
7	AOUAGHZENE LYNA	Ly	13,50
8	ASMA FATIMA	As	10,50
9	AZIZI YAZID	Az	15,00
10	BEDOUHENE AMAYAS	Ba	15,00
11	BELARIF Ahmed	X	X
12	BELLABAS ZOHEIR	X	X
13	BENTAHA ERWAN	X	X
14	BOUDI MOHAND	X	X
15	BOUKSIL MASSINISSA	Bouksil	16,50
16	BRAHITI MASSINE	Br	12,00
17	CHEBLI SOFIANE	Che	16,50
18	CHEREF FAROUK	X	X
19	CHERFI DYLAN	Cherfi	13,50
20	CHEROUAK Louize	Cherouak	10,50
21	DEBIANE THINHINANE	X	X
22	DEMICHE LOUNÉS	X	X
23	DJAHDOU LAAZIZ	X	X
24	DJAROUN AMAZIGH	Djaroun	15,00

Enseignant:
 Mme. BENSEBA

Date d'affichage :

23-08-2026
 Département de Génie Mécanique
 Section Génie
 des Enseignements de Licence

L3 EN

Régulation et asservissement

Rattrapage **Groupe 1** **Salle C02**

N°	Nom & Prénom	Signature	Notes/20
1	ABDELLI HAKIM		15,00
2	ACHOUR ABDERAHMANE	X	X
3	AISSAOUI LYSA	X	X
4	AIT ABDALLAH AREZKI		18,00
5	AMIAR NESSRINE	X	X
6	AZOUNI JUBA		15,00
7	BELHADJI LYZA		15,00
8	BELKACEM LYTICIA		18,00
9	BENDOU RAYANE		15,00
10	BENMERAH BOUSSAD		18,00
11	BOUILLES ADEL	X	X
12	BOUMRAR Rabea		18,00
13	CHAKRI SOFIANE		18,00
14	CHETTIR YAZID		18,00
15	CHIKEUR IMAD EDDINE	X	X
16	CHIKHAOUI NASSIM		12,00
17	DAHMANE REZIKA		12,00
18	DIHA ZAKARIA		15,00
19	DOUCENE ALYCIA		18,00
20	FLICI RAYANE		18,00
21	FRICKH RACHA		18,00
22	GORMIT RAYANE	X	X
23	HADDAD AMAZIGH	X	X
24	HADDAD MARIA		12,00

Enseignant:
 Mme. BENSEBA

Date d'affichage : 23-06-2026

Département de Génie Mécanique
 Faculté du Génie
 des Enseignements de Licence

L3 EN

Régulation et asservissement

Rattrapage **Groupe 2** **Salle C04**

N°	Nom & Prénom	Signature	Notes/20
25	HADDOUCHE SAMY LYES	X	X
26	HALLOU MASSINE		18,00
27	HAMMAR MOHAMMED		18,00
28	HAMMAR Merzouk	X	X
29	HIMEUR ANAIS	X	X
30	KHERRAZ FERHAT		18,00
31	KICHOU MEBAREK	X	X
32	KROUN AMAYAS		10,00
33	LALDJI MALEK	X	X
34	MAHMOUDI KAHINA		12,00
35	MECIEL MERIEM		12,00
36	MOHAND KACI FARID		10,50
37	OUAISSA BOUSSAD		15,00
38	OUALLI CYLIA		10,50
39	RABET YACINE		12,00
40	RAFIL M'HEND	X	X
41	SAIDI ABDELOUAHEB	X	X
42	SAIDI AREZKI	X	X
43	TAZGA BRAHIM		12,00
44	TEKLAL SAID	X	X
45	TILOULT SAMIR	X	X
46	YAHIAOUI HOUSSAM EDDINE		18,00
47	ZEROUROU MAHFOUD	X	X

Enseignant:
 Mme. BENSEBA

Date d'affichage : 23-06-2026
 Département de Génie Mécanique
 Section Suivi
 des Enseignements de Licence

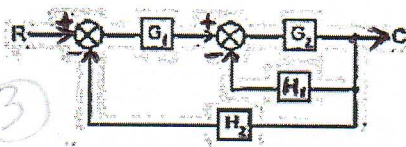
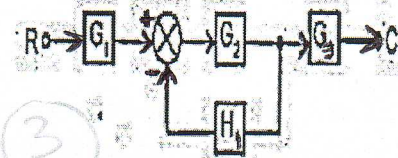
Examen de rattrapage – Semestre 1

(Durée : 1h:30 min)

Questions de cours 9

<p>1- L'objectif de la régulation</p> <p>a. Est de réduire les fuites</p> <p>b. Est de maintenir une valeur constante</p> <p>c. Est d'optimiser le fonctionnement d'un système</p> <p>2- Le principe d'un système de régulation est de</p> <p>a. Réduire la consommation du système</p> <p>b. Augmenter la vitesse d'exécution des tâches du système</p> <p>c. Réduire l'écart entre la valeur réelle et la valeur cible</p> <p>3- La consigne</p> <p>a. Représente la valeur à atteindre</p> <p>b. Est une instruction à exécuter</p> <p>c. Représente ce que le système doit produire</p>	<p>4- Un système linéaire</p> <p>a. Est un système qui a une forme linéaire</p> <p>b. Présente un comportement linéaire</p> <p>c. A une commande linéaire</p> <p>5- La transformée de Laplace</p> <p>a. Permet de transformer un système linéaire en un système secondaire</p> <p>b. Est une équation qui caractérise les systèmes linéaires</p> <p>c. Est une transformation intégrale associant à une fonction une autre fonction</p> <p>6- La transformée de Laplace</p> <p>a. N'est pas dérivable</p> <p>b. Ne peut être dérivée qu'une seule fois seulement</p> <p>c. Est parfaitement dérivable</p>
---	---

Exercice 1 : Questions à Choix Multiple (QCM). Cochez la réponse juste :

<p>1-La transformée de Laplace de la fonction $f(t)$ est donnée par :</p> <p>a. $F(p) = \int_{-\infty}^{+\infty} f(t)e^{-pt} dt$</p> <p>b. $F(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} f(t)e^{-t} dt$</p> <p>c. $f(p) = \int_{-\infty}^{+\infty} f(t)e^{-pt} dp$</p> <p>d. $f(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} f(t)e^{-pt} dt$</p>	<p>2-La transformée de Laplace d'échelon unitaire $u(t)$ est :</p> <p>a. $\frac{e^{-p} - e^{-2p}}{2}$</p> <p>b. $\frac{e^p - e^{2p}}{2}$</p> <p>c. $\frac{e^{-2p} - 1}{2}$</p> <p>d. $\frac{1}{p}$</p>
<p>3-La fonction de transfert $\frac{C}{R}$ du diagramme ci-dessous est</p>  <p>a. $\frac{C}{R} = G_1 + \frac{G_2}{(1 + G_2H_1 + H_2)}$</p> <p>b. $\frac{C}{R} = \frac{G_1G_2}{(1 + G_1H_1H_2H_1)}$</p> <p>c. $\frac{C}{R} = \frac{G_1G_2}{(G_2H_1 + G_1G_2H_2 + 1)}$</p> <p>d. $\frac{C}{R} = \frac{G_1G_2}{(1 + G_2H_1 + G_1H_2)}$</p>	<p>4-La fonction de transfert $\frac{C}{R}$ du diagramme ci-dessous est :</p>  <p>a. $\frac{C}{R} = \frac{G_1G_2G_3}{1 + G_1G_2G_3H_1}$</p> <p>b. $\frac{C}{R} = G_1G_3 + \frac{G_2}{(1 + G_2H_1)}$</p> <p>c. $\frac{C}{R} = G_1G_2G_3 + G_1H_1$</p> <p>d. $\frac{C}{R} = \frac{G_1G_2G_3}{1 + G_2H_1}$</p>

Bonne chance

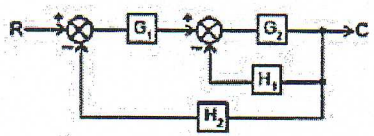
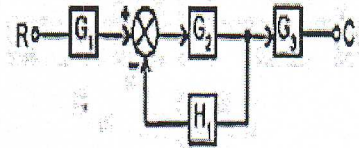
Corrigé de l'examen de rattrapage

Questions de cours

<p>1- L'objectif de la régulation</p> <p>a. Est de réduire les fuites</p> <p>b. Est de maintenir une valeur constante</p> <p>c. Est d'optimiser le fonctionnement d'un système</p> <p>2- Le principe d'un système de régulation est de</p> <p>a. Réduire la consommation du système</p> <p>b. Augmenter la vitesse d'exécution des tâches du système</p> <p>c. Réduire l'écart entre la valeur réelle et la valeur cible</p> <p>3- La consigne</p> <p>a. Représente la valeur à atteindre</p> <p>b. Est une instruction à exécuter</p> <p>c. Représente ce que le système doit produire</p>	<p>4- Un système linéaire</p> <p>a. Est un système qui a une forme linéaire</p> <p>b. Présente un comportement linéaire</p> <p>c. A une commande linéaire</p> <p>5- La transformé de Laplace</p> <p>a. Permet de transformé un système linéaire en un système secondaire</p> <p>b. Est une équation qui caractérise les systèmes linéaires</p> <p>c. Est une transformation intégrale associant à une fonction une autre fonction</p> <p>6- La transformé de Laplace</p> <p>a. N'est pas dérivable</p> <p>b. Ne peut être dérivée qu'une seul fois seulement</p> <p>c. Est parfaitement dérivable</p>
--	--

Exercice 1 :

Cocher la réponse juste :

<p>1-La transformée de Laplace de la fonction $f(t)$ est donnée par :</p> <p>a. $F(p) = \int_{-\infty}^{+\infty} f(t)e^{-pt} dt$ <input type="checkbox"/></p> <p>b. $F(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} f(t)e^{-t} dt$ <input type="checkbox"/></p> <p>c. $f(p) = \int_{-\infty}^{+\infty} f(t)e^{-pt} dp$ <input type="checkbox"/></p> <p>d. $f(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} f(t)e^{-pt} dt$ <input type="checkbox"/></p>	<p>2-La transformée de Laplace d'échelon unitaire $u(t)$ est :</p> <p>a. $\frac{e^{-p} - e^{-2p}}{2}$ <input type="checkbox"/></p> <p>b. $\frac{e^p - e^{2p}}{2}$ <input type="checkbox"/></p> <p>c. $\frac{2}{e^{-2p} - 1}$ <input type="checkbox"/></p> <p>d. $\frac{2}{1-p}$ <input checked="" type="checkbox"/></p>
<p>3-La fonction de transfert $\frac{C}{R}$ du diagramme ci-dessous est</p>  <p>a. $\frac{C}{R} = G_1 + \left(\frac{G_2}{(1 + G_2H_1 + H_2)} \right)$ <input type="checkbox"/></p> <p>b. $\frac{C}{R} = \left(\frac{G_1G_2}{(1 + G_1H_1H_2H_1)} \right)$ <input type="checkbox"/></p> <p>c. $\frac{C}{R} = \left(\frac{G_1G_2}{(G_2H_1 + G_1G_2H_2 + 1)} \right)$ <input checked="" type="checkbox"/></p> <p>d. $\frac{C}{R} = \left(\frac{G_1G_2}{(1 + G_2H_1 + G_1H_2)} \right)$ <input type="checkbox"/></p>	<p>4-La fonction de transfert $\frac{C}{R}$ du diagramme ci-dessous est :</p>  <p>a. $\frac{C}{R} = \frac{G_1G_2G_3}{1 + G_1G_2G_3H_1}$ <input type="checkbox"/></p> <p>b. $\frac{C}{R} = G_1G_3 + \left(\frac{G_2}{1 + G_2H_1} \right)$ <input type="checkbox"/></p> <p>c. $\frac{C}{R} = G_1G_2G_3 + G_1H_1$ <input type="checkbox"/></p> <p>d. $\frac{C}{R} = \frac{G_1G_2G_3}{1 + G_2H_1}$ <input checked="" type="checkbox"/></p>