

التحكم الحديث 1

Modern Control 1

كلية الهندسة الكهربائية والالكترونية – جامعة حلب
د. أسعد كعدان

المحاضرة 7 – المجال الترددي

الاستجابة الترددية

من أجل أي نظام خطي غير متغير زمنياً LTI، إذا قمنا بتطبيق إشارة جيبية على دخله فإن خرجة إشارة جيبية مماثلة بالتردد ومختلفة بالصفحة والمطال.

- مطال تابع الانتقال هو نسبة مطال إشارة الخرج إلى مطال إشارة الدخل < نسميه **ربح النظام** من أجل تردد معين (تردد إشارة الدخل)

$$s = j\omega_i, \quad \frac{Y}{X} \triangleq A = |G(j\omega)| \Big|_{\omega=\omega_i}$$

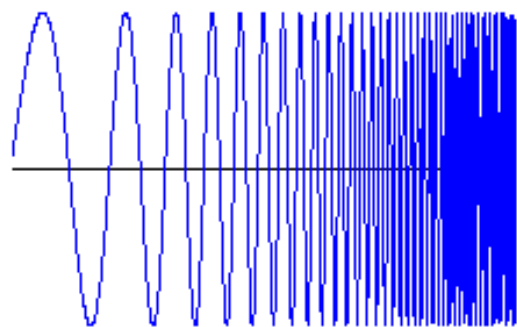
- زاوية تابع الانتقال هي فرق الصفحة بين إشارتي الدخل والخرج < نسميها **فرق صفحة النظام** من أجل تردد معين (تردد إشارة الدخل)

$$s = j\omega_i, \quad \phi = \angle G(j\omega) \Big|_{\omega=\omega_i} = \tan^{-1} \left[\frac{\text{Im}[G(j\omega)]}{\text{Re}[G(j\omega)]} \right] \Big|_{\omega=\omega_i}$$

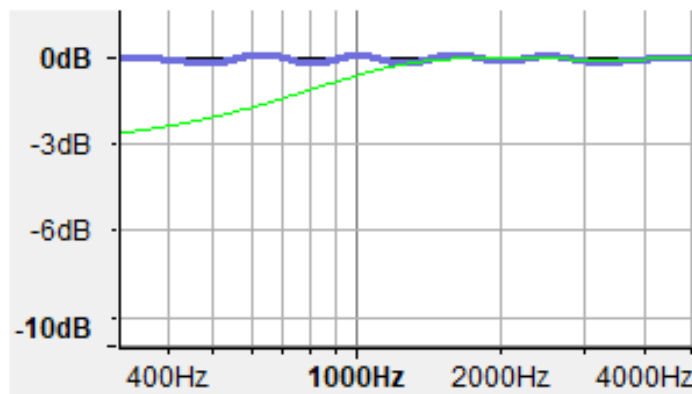
تعرف **الاستجابة الترددية Frequency Response** لنظام بأنها علاقة بين ربح النظام A وتردد إشارة الدخل ω وعلاقة بين فرق الصفحة ϕ وتردد إشارة الدخل ω .

الاستجابة الترددية

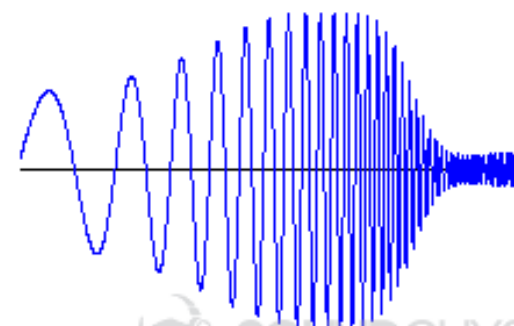
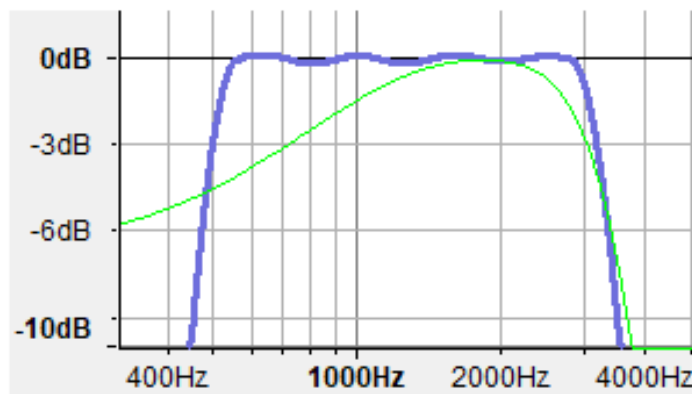
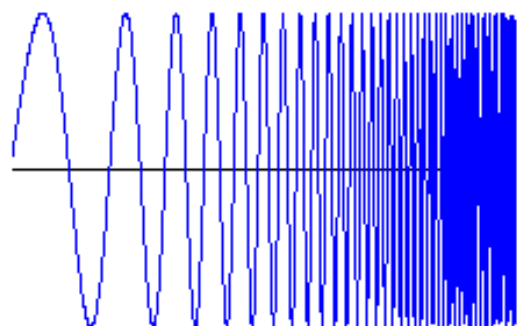
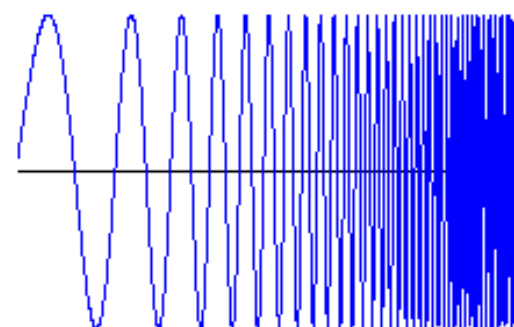
Input



Frequency Response



Output

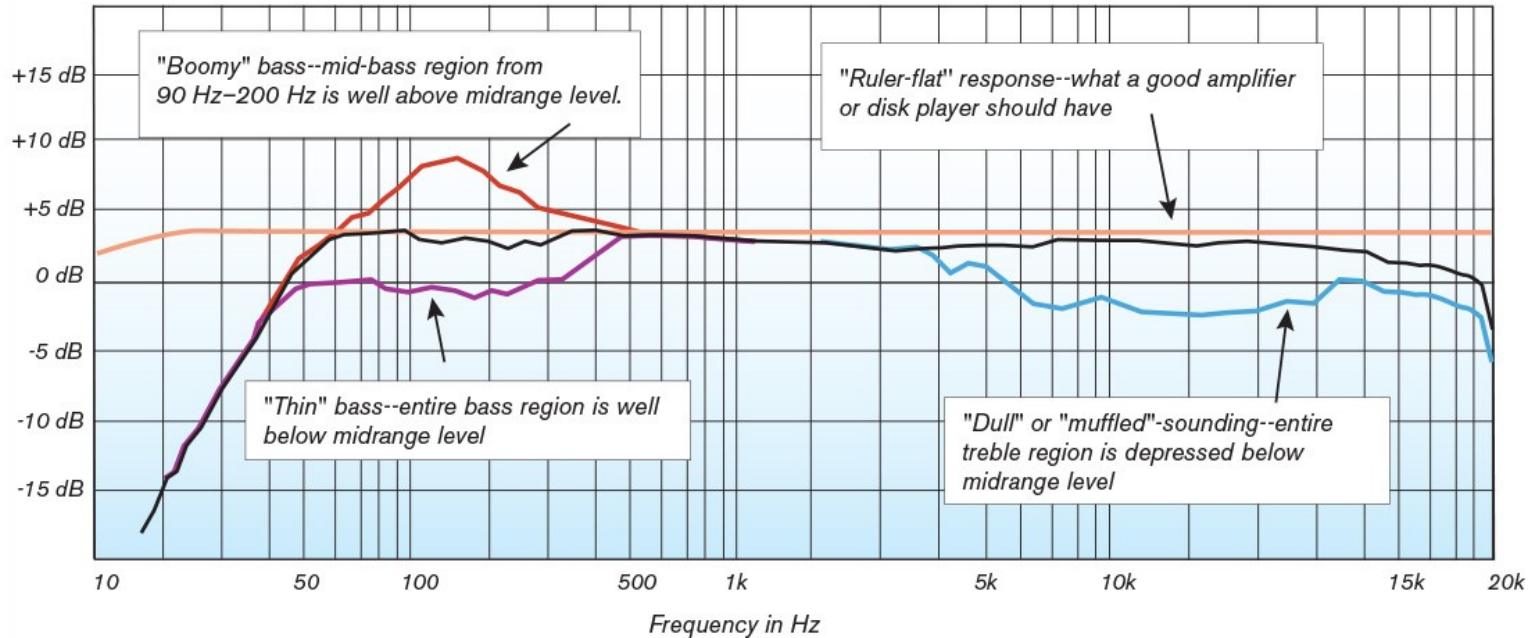


الاستجابة الترددية

يمكن رسم الاستجابة الترددية للنظام باستخدام إحدى الطرق التالية:

- مخطط بود Bode Plot أو المنحني اللوغاريتمي
- مخطط نايكويست Nyquist Diagram أو المنحني القطبي
- منحني نيكولس Nichols Diagram أو المنحني اللوغاريتمي للمطال والزاوية

Figure 3 Audio terms shown as frequency responses

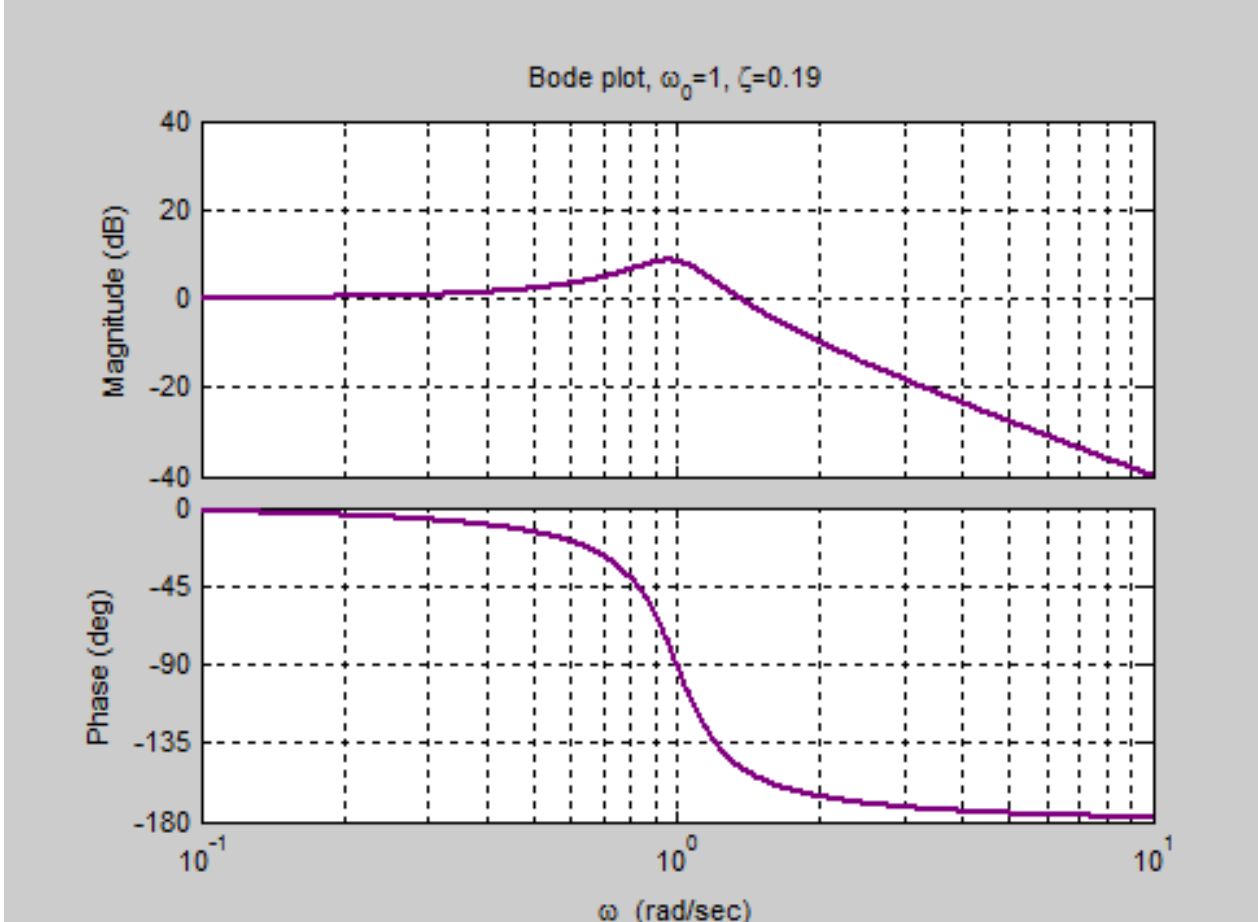


مخطط بود

1. مخطط بود Bode Plot أو المنحني اللوغاريتمي

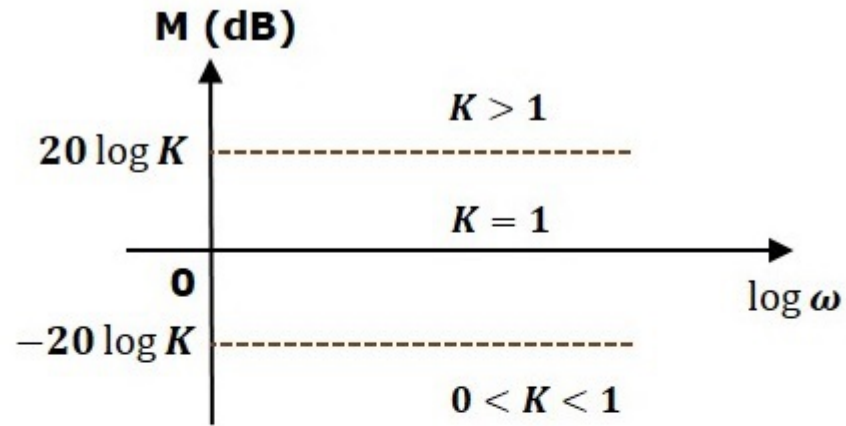
نمثل الاستجابة في مخطط بود بمنحنيين:

- **منحني مطال تابع انتقال النظام A وواحدته الديسيبل dB**
كتابع للتردد ω .
- **منحني فرق الصفحة في النظام ϕ وواحدته الدرجة** كتابع للتردد ω .
- نقوم بتحليل النظام الخطي إلى مجموعة من العناصر الأساسية: ربح، معامل تفاضلي، معامل تكاملي، معامل من الدرجة الثانية... وسنقوم باستعراض كيفية رسم كل عنصر منها.



مخطط بود

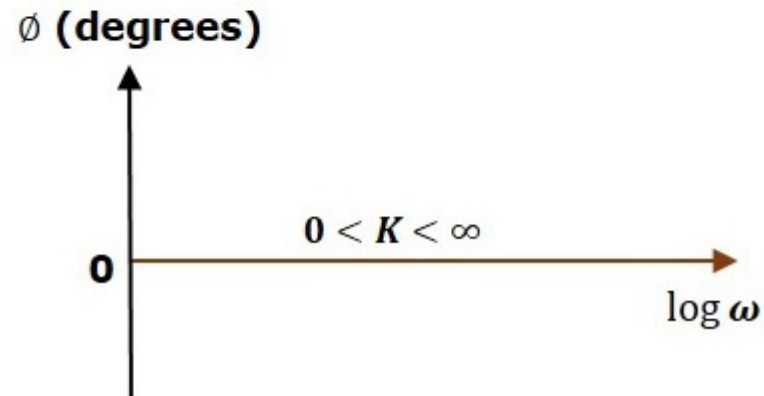
1. مخطط بود للربح K



- منحنى المطال هو مستقيم يوازي محور التردد ويقطع المحور

اللوغاريتمي عند $20 \log K$

- منحنى الزاوية يساوي الصفر



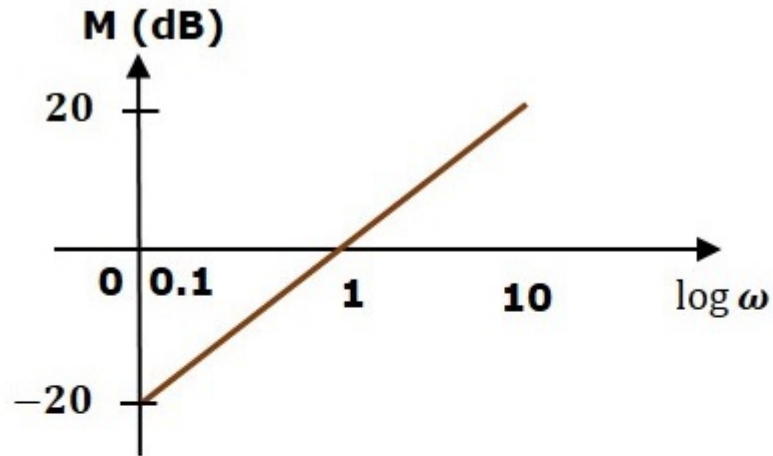
مخطط بود

2. مخطط بود للعنصر التكاملي والتفاضلي $(j\omega)^{\pm 1}$

- منحنى المطال هو مستقيم ميله ± 20 ومعادلته

$$\pm 20 \log(\omega)$$

- منحنى الزاوية هو مستقيم موازي لمحور التردد قيمته ± 90



مخطط بود

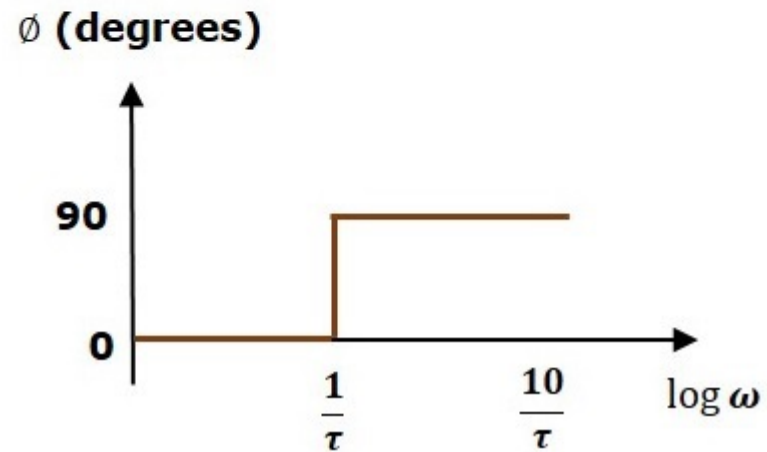
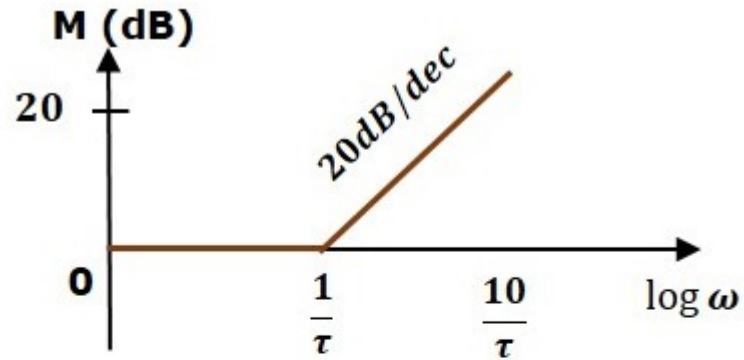
3. مخطط بود للعنصر من الدرجة الأولى $(1 + j\omega T)^{\pm 1}$

- يمكن أن نجمع الثابت والعنصر التفاضلي سوية

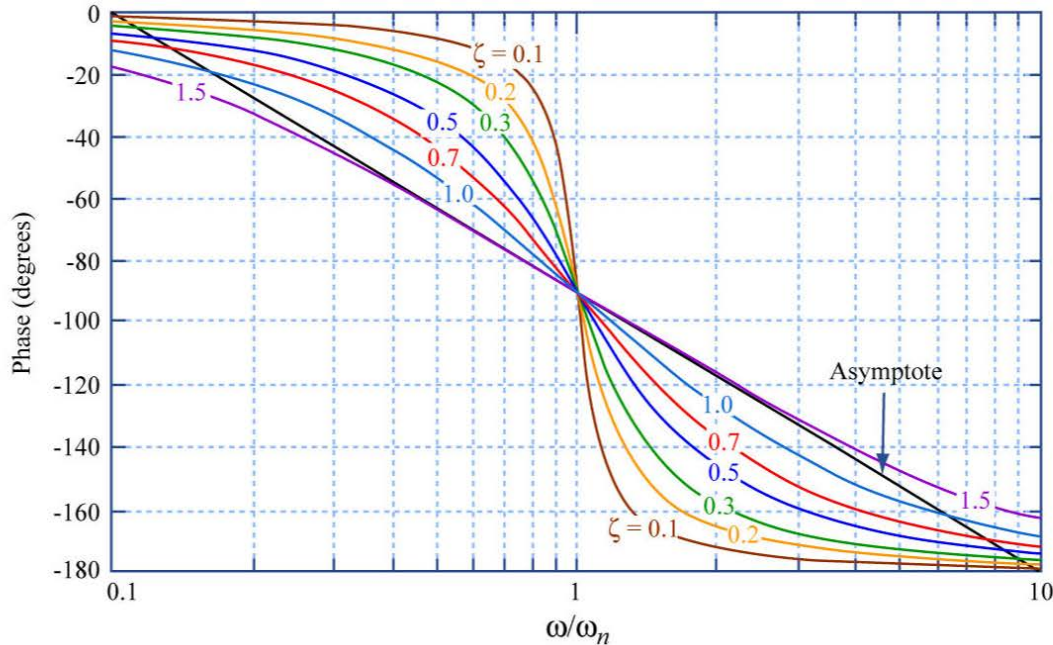
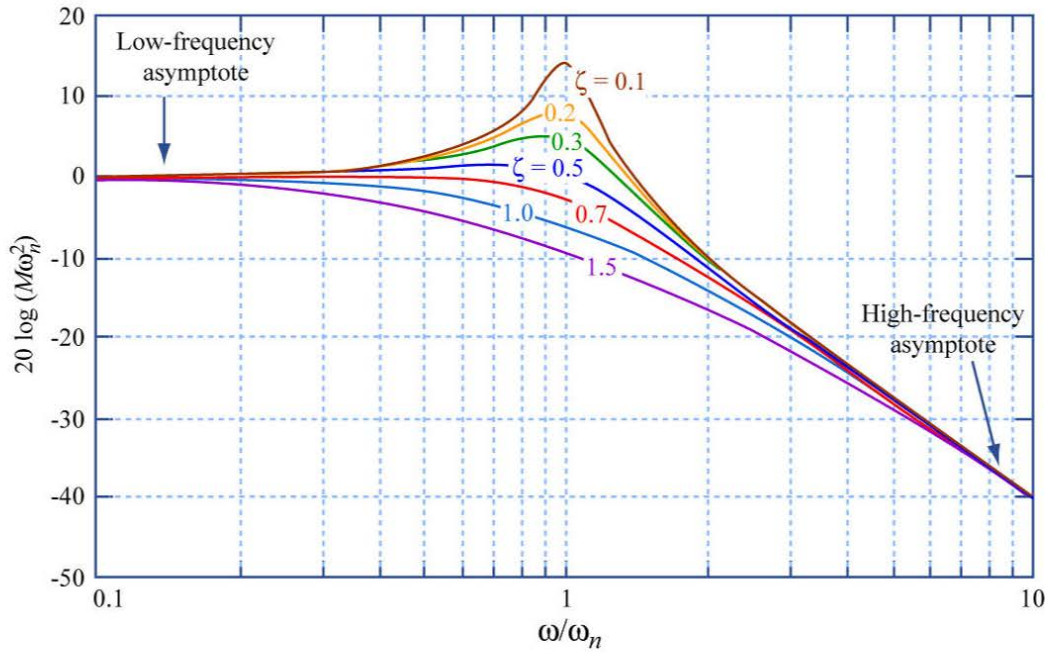
$$1 + j\omega\tau$$

$\omega < 1/\tau \rightarrow$ magnitude is 0 dB and phase angle is 0°

$> 1/\tau \rightarrow$ magnitude is $20\log\omega\tau$ dB and phase angle is 90°



مخطط بود



4. مخطط بود للعنصر من الدرجة الثانية

$$\frac{\omega_n^2}{(j\omega)^2 + 2\zeta\omega_n(j\omega) + \omega_n^2}$$

- يمكن تحويل العنصر من الدرجة الثانية إلى عنصرين من الدرجة الأولى
- يتقاطع المنحنيان عند تردد الانكسار $\omega = \omega_n$
- المطال في الترددات المنخفضة يقارب مستقيم ميله 0
- المطال في الترددات العالية يقارب مستقيم ميله -40 dB/dec
- أما فرق الصفحة:

$$\phi = -\tan^{-1} \left[\frac{2\zeta \frac{\omega}{\omega_n}}{1 - \left(\frac{\omega}{\omega_n} \right)^2} \right]$$

مخطط بود

Type of term	$G(j\omega)H(j\omega)$	Slope(dB/dec)	Magnitude (dB)	Phase angle(degrees)
Constant	K	0	$20 \log K$	0
Zero at origin	$j\omega$	20	$20 \log \omega$	90
'n' zeros at origin	$(j\omega)^n$	$20 n$	$20 n \log \omega$	$90 n$
Pole at origin	$\frac{1}{j\omega}$	-20	$-20 \log \omega$	-90 or 270
'n' poles at origin	$\frac{1}{(j\omega)^n}$	$-20 n$	$-20 n \log \omega$	$-90 n$ or $270 n$
Simple zero	$1 + j\omega r$	20	$0 \text{ for } \omega < \frac{1}{r}$ $20 \log \omega r$ $\text{for } \omega > \frac{1}{r}$	$0 \text{ for } \omega < \frac{1}{r}$ $90 \text{ for } \omega > \frac{1}{r}$

Simple pole	$\frac{1}{1+j\omega r}$	-20	$0 \text{ for } \omega < \frac{1}{r}$ $-20 \log \omega r$ $\text{for } \omega > \frac{1}{r}$	$0 \text{ for } \omega < \frac{1}{r}$ $-90 \text{ or } 270$ $\text{for } \omega > \frac{1}{r}$
Second order derivative term	$\omega_n^2 \left(1 - \frac{\omega^2}{\omega_n^2} + \frac{2j\delta\omega}{\omega_n} \right)$	40	$40 \log \omega_n$ $\text{for } \omega < \omega_n$ $20 \log (2\delta\omega_n^2)$ $\text{for } \omega = \omega_n$ $40 \log \omega$ $\text{for } \omega > \omega_n$	$0 \text{ for } \omega < \omega_n$ $90 \text{ for } \omega = \omega_n$ $180 \text{ for } \omega > \omega_n$
Second order integral term	$\frac{1}{\omega_n^2 \left(1 - \frac{\omega^2}{\omega_n^2} + \frac{2j\delta\omega}{\omega_n} \right)}$	-40	$-40 \log \omega_n$ $\text{for } \omega < \omega_n$ $-20 \log (2\delta\omega_n^2)$ $\text{for } \omega = \omega_n$ $-40 \log \omega$ $\text{for } \omega > \omega_n$	$-0 \text{ for } \omega < \omega_n$ $-90 \text{ for } \omega = \omega_n$ $-180 \text{ for } \omega > \omega_n$

تحليل الاستجابة الترددية للعنصر من الدرجة الثانية

- تسمى القيمة المقابلة للتردد الطنيني بالقيمة الأعظمية الطنينية

$$M_r = |G(j\omega_r)| = \frac{1}{2\xi\sqrt{1-\zeta^2}}$$

- تردد القطع **cutoff frequency** ω_b هو التردد المقابل

لانخفاض بالمزال بمقدار 3 ديسيبل

$$M_r = |G(j\omega_r)| = \frac{1}{2\xi\sqrt{1-\zeta^2}}$$

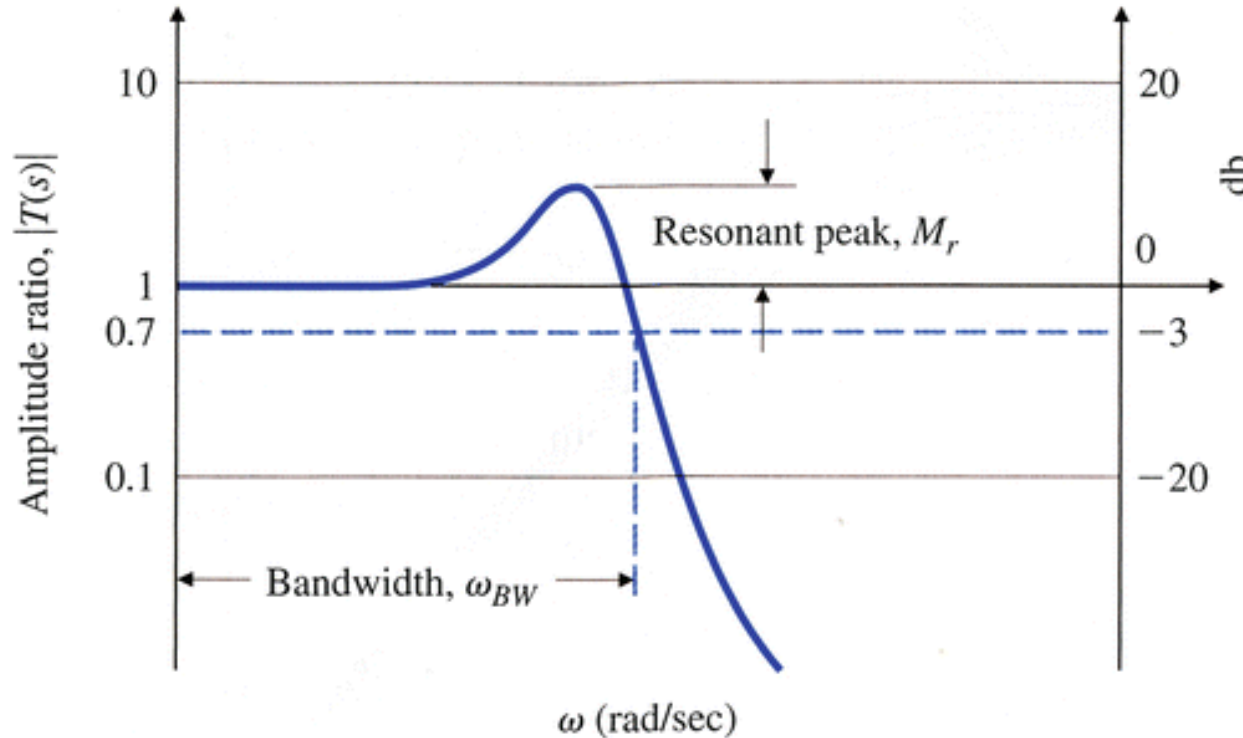
- عرض الحزمة **Bandwidth** هو المجال الترددي $[0, \omega_b]$

ويعبر عن درجة ملاحقة النظام لإشارة الدخل الجيبية.

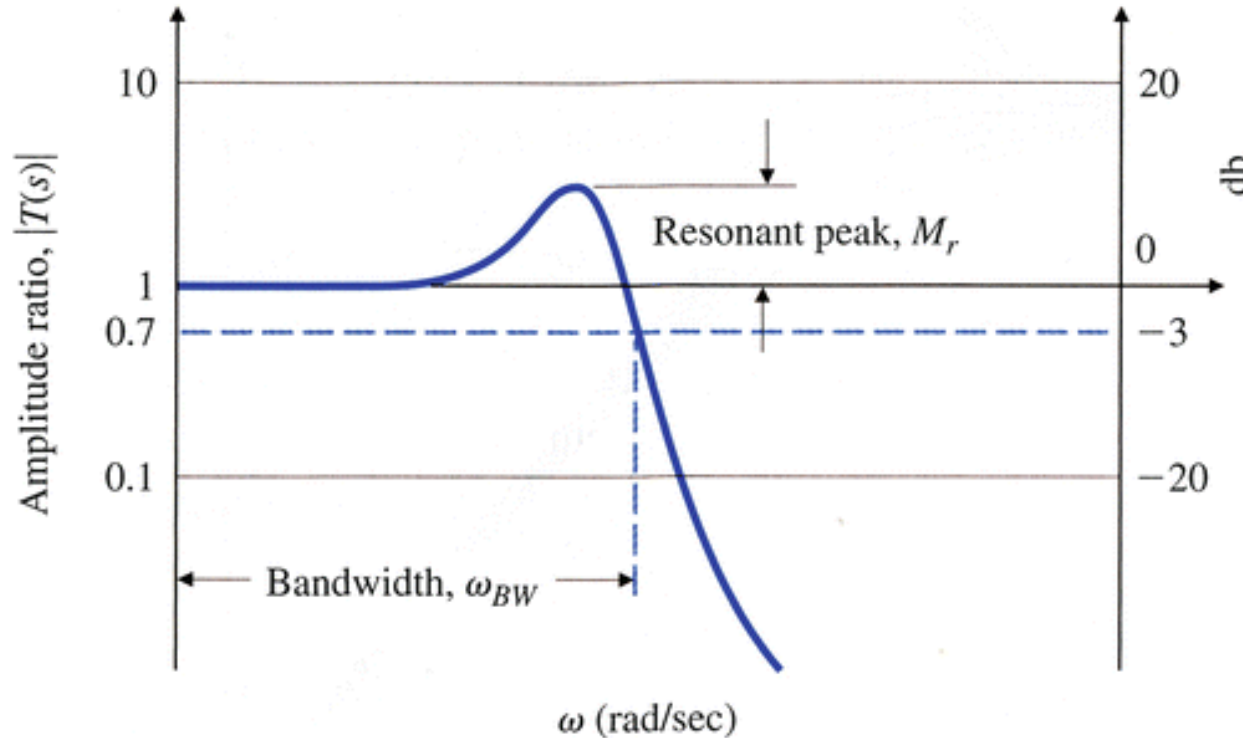
- معدل القطع Cutoff Rate** ميل منحنى المطال اللوغاريتمي

حول تردد القطع وهو يشير إلى مدى تمييز النظام لإشارة الدخل

من الضجيج.



تحليل الاستجابة الترددية للعنصر من الدرجة الثانية



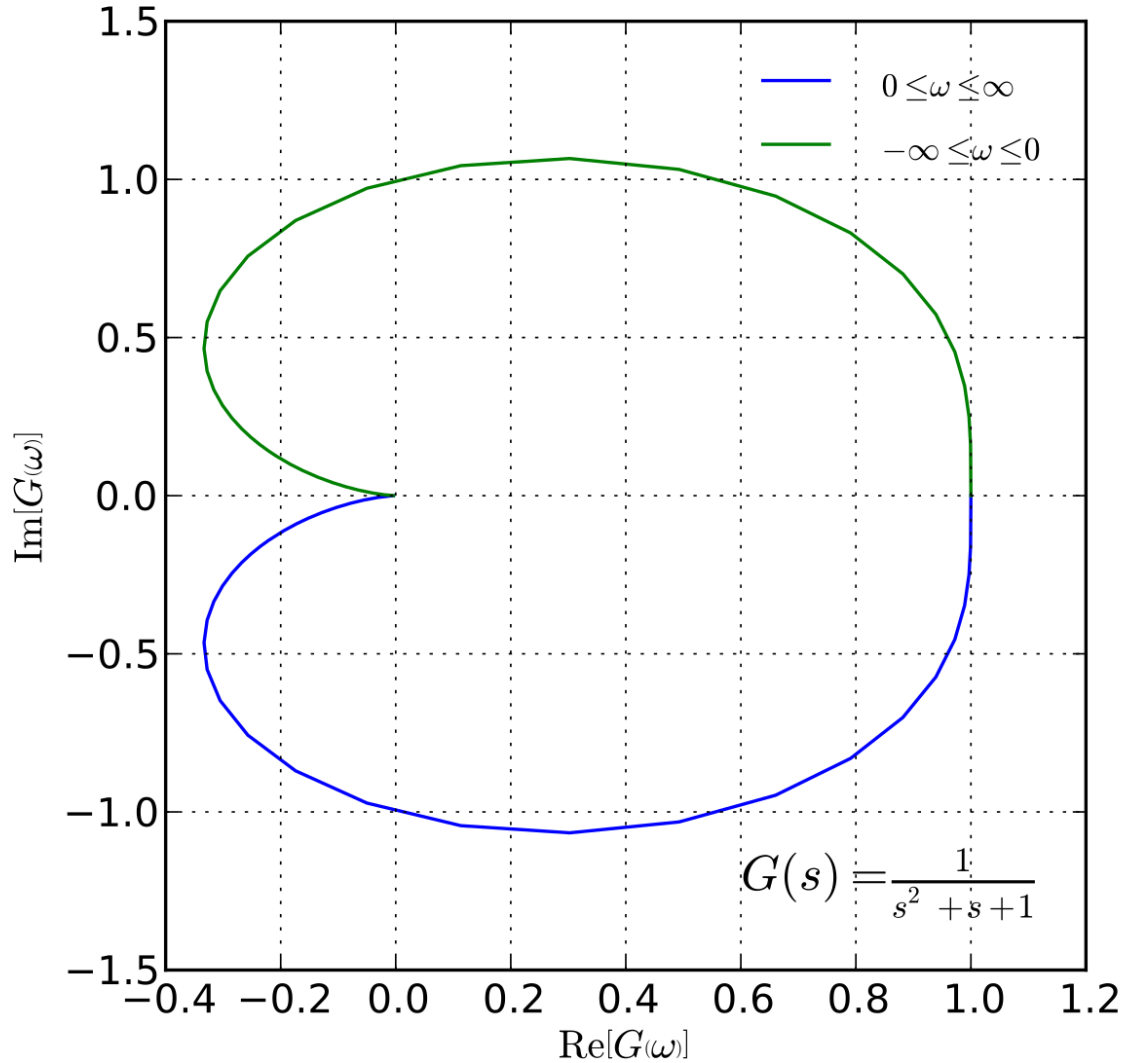
إن مواصفات عرض الحزمة المطلوبة في الحلقة المغلقة متناقضة:

1. تتعلق بمقدرة النظام على توليد إشارة الدخل (أي ملاحقة خرج النظام لدخله بدقة) وكلما كان عرض الحزمة أكبر كلما كانت استجابة النظام أسرع

2. ضرورة ترشيح الضجيج عند الترددات العالية وكلما كان عرض الحزمة أصغر كلما كانت مقدرة النظام على ترشيح الإشارات ذات الترددات العالية أكبر

بالتالي يتطلب التصميم الجيد إيجاد قيمة أمثلية لعرض الحزمة

منحني نايكويست



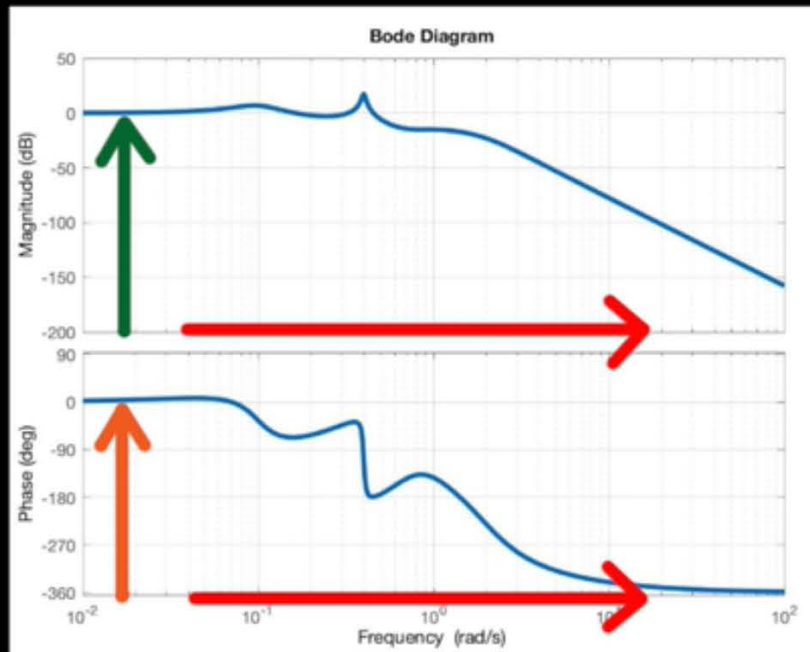
1. منحني نايكويست Nyquist Plot أو المنحني القطبي

يمثل العلاقة بين منحني مطال تابع الانتقال ومنحني الزاوية عند تغيير التردد من الصفر إلى اللانهاية في **الاحداثيات القطبية** (أي أن كل قيمة عقدية تمثل بشكل قطبي)

- المطال يرسم بشكل **خطي وليس لوغاريتمي** وهو المسافة من نقطة الصفر.
- الصفحة فهي الزاوية عن المحور الحقيقي.
- أما التردد فهو موجود في جميع النقط أثناء الرسم

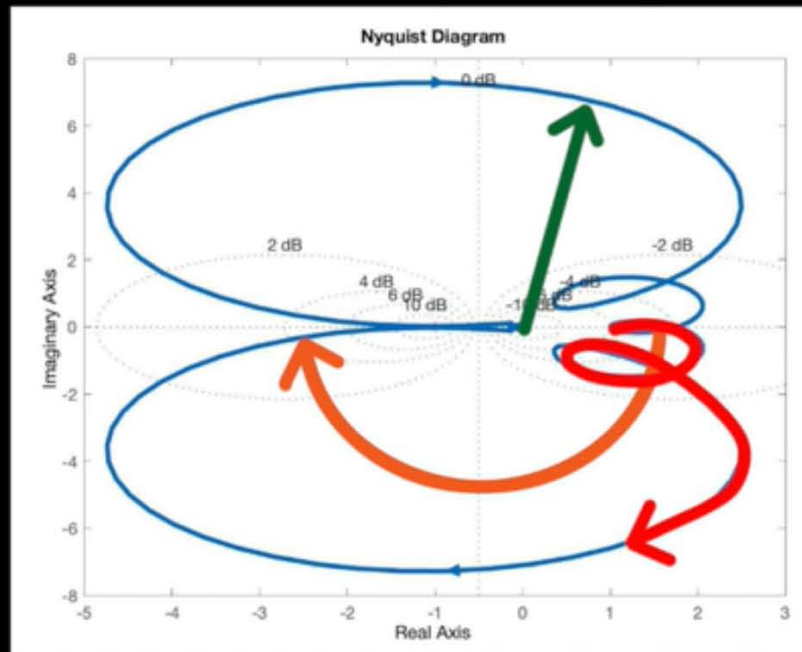
الاستجابة الترددية

Bode



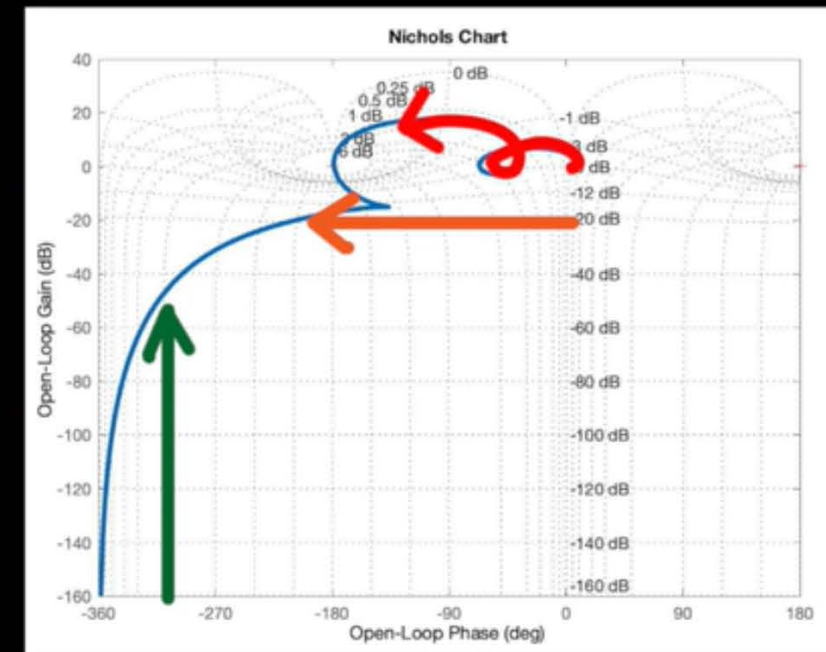
• Gain

Nyquist



• Phase

Nichols



• Frequency

أمثلة ومسابئلة محلولة للامتحان

- مثال 7-1
- مسابئلة محلولة ص 45-50
- أمثلة 1-2 2-2 3-2 4-2 5-2 6-2 7-2 8-2 9-2 10-2 13-2 14-2 15-2 21-2 22-2 23-2 24-2 30-2
- مسابئلة محلولة و غير محلولة الفصل الثاني
- أمثلة 3-4 4-4 5-4 12-4 13-4
- مسابئلة محلولة و غير محلولة الفصل الرابع
- أمثلة 2-5 3-5 4-5 4-5 6-5 7-5