



Transientsvar og Dynamik

I denne note vil vi gennemgå funktioner i Laplacedomænet.

7.1 Overføringsfunktioner og Transientsvar

- Overføringsfunktionen er i Laplacedomænet.
 - Bruges til beskrivelse af ligevægttilstanden (steady-state).
- Transientsvaret er i tidsdomænet.
 - Bruges til beskrivelse af transient eller overgangsområdet.

! Den inverse Laplacetransformation af en overføringsfunktion er kaldt **Pulssvaret** eller **the impulse response**.

7.1.1 Pol -nulpunktsdiagram og Overføringsfunktioner

Vi plotter poler og nulpunkter i det komplekse plan, med imaginærdelen opad y -aksen, og realdelen henad x -aksen.

- Poler angives som \times .
- Dobbelt poler angives som \otimes .
- Nulpunkter angives som \circ .

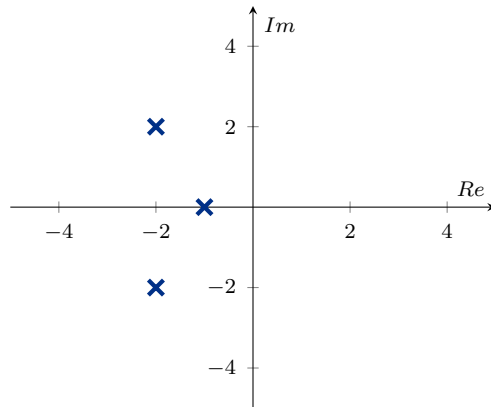
! Pol-nulpunktsdiagrammet er altid symmetrisk omkring x -aksen.

■ **Eksempel 7.1 — Overføringsfunktioner.** Find overføringsfunktionen ud fra pol-nulpunktsdiagram, når DC-forstærkningen er 1.

Vi får:

$$\begin{aligned} H(s) &= \frac{K}{(s+1)(s+2-2j)(s+2+2j)} \\ &= \frac{K}{s^3 + 5s^2 + 12s + 8} \end{aligned}$$

7.1 Overføringsfunktioner og Transientsvar



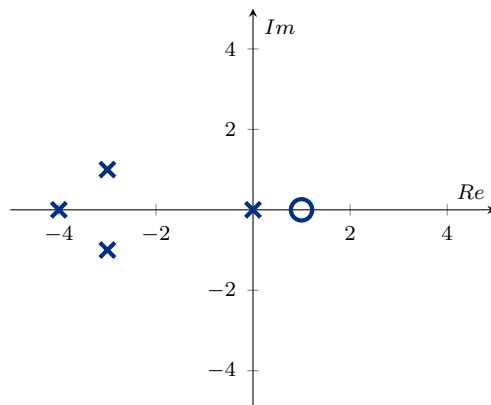
Vi kan finde K ved at DC-forstærkning er 1

$$\begin{aligned} \left. \frac{K}{s^3 + 5s^2 + 12s + 8} \right|_{\omega=0} &= 1 \\ \frac{K}{8} &= 1 \\ K &= 8 \end{aligned}$$

$$H(s) = \frac{8}{s^3 + 5s^2 + 12s + 8}$$

■

■ **Eksempel 7.2 — Overføringsfunktioner II.** Find overføringsfunktionen udfra polnulpunktsdiagram, når slutværdien er 1.



Vi får:

$$\begin{aligned} H(s) &= K \frac{s - 1}{s(s + 4)(s + 3 - j)(s + 3 + j)} \\ &= K \frac{s - 1}{s^4 + 10s^3 + 34s^2 + 40s} \end{aligned}$$

Lektion 7. Transientsvar og Dynamik

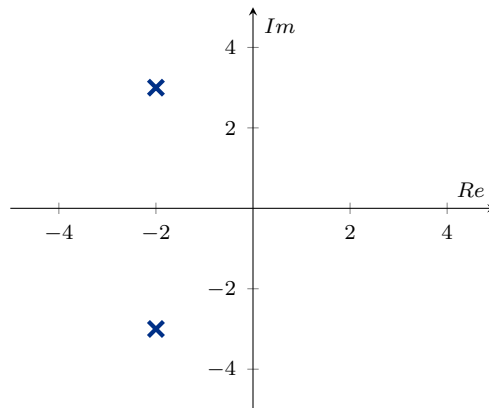
Vi kan finde K ved slutværdiesætningen

$$\begin{aligned}\lim_{s \rightarrow 0} sK \frac{s-1}{s^4 + 10s^3 + 34s^2 + 40s} &= 1 \\ K \frac{-1}{40} &= 1 \\ K &= -40\end{aligned}$$

$$H(s) = -40 \frac{s-1}{s^4 + 10s^3 + 34s^2 + 40s}$$

■

■ **Eksempel 7.3** Opskriv overføringsfunktionen, der har følgende pol-nulpunktsdiagram, når DC forstærkningen er 1



Vi får:

$$\begin{aligned}H(s) &= K \frac{1}{(s+2-3j)(s+2+3j)} \\ &= K \frac{1}{s^2 + 4s + 13}\end{aligned}$$

Vi kan finde K ved at DC-forstærkning er 1

$$\begin{aligned}K \frac{1}{s^2 + 4s + 13} \Big|_{\omega=0} &= 1 \\ \frac{K}{13} &= 1 \\ K &= 13\end{aligned}$$

$$H(s) = \frac{13}{s^2 + 4s + 13}$$

■

7.2 Transientsvar

- Hvad der sker for systemet før det når ligevægtstilstanden.
- Transientsvarets egenskaber er direkte koplet til polernes placering.

7.2.1 Stabilitet

Ud fra polerne i en funktion kan vi sige noget om systemets stabilitet. Systemet er ustabil når:

- Poler i højre halvplan af pol-nulpunktsdiagrammet.
- Dobbelte poler på imaginær akse.

! Om en funktion er stabil eller ustabil kan ses med dæpningsreglen.

7.2.2 Poler og Polpar

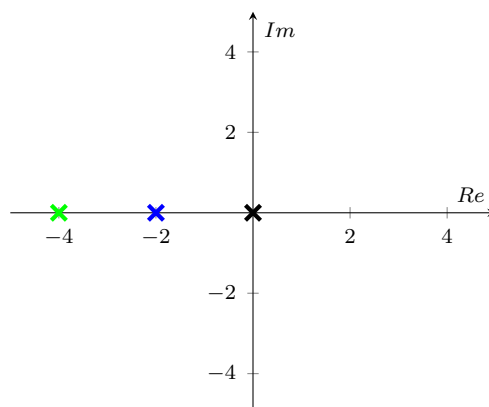
Vi opdeler vores poler i to grupper:

- Poler, der har en imaginærdel, der er lig 0
- Poler, der har en imaginærdel, der er forskellig fra 0, hænger sammen som et pol-par $\{p_1, p_1^*\}$.

7.2.3 Reelle Poler

For hver pol p_1 , der har en imaginærdel lig 0, har vi:

$$\frac{K}{s - p_1}$$

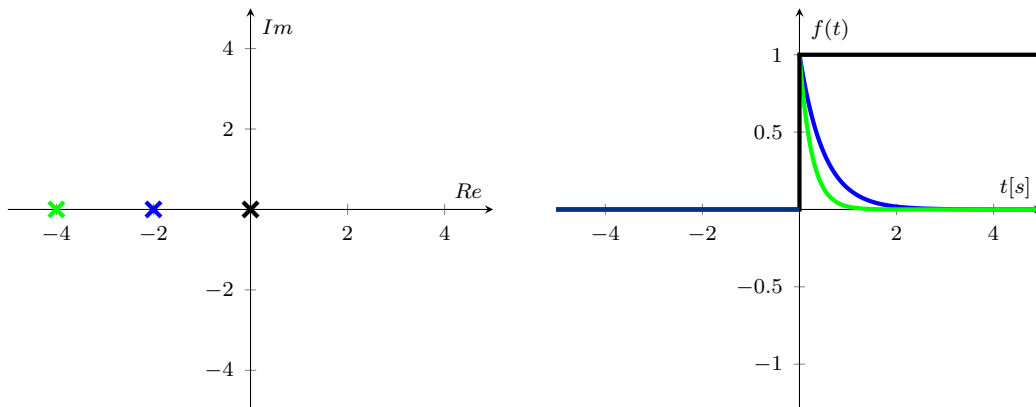


Lektion 7. Transientsvar og Dynamik

Reelle Poler i Tidsdomænet

Vi har en forskydning i Laplace-domænet. Derved har vi en dæmpning i tidsdomænet $p < 0$, vi har

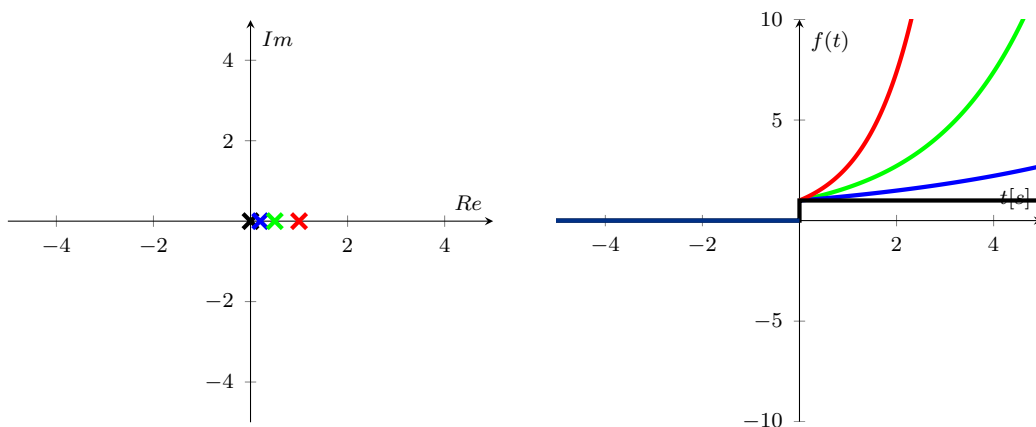
$$\mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{1}{s - p} \right\} = e^{pt} u(t)$$



7.2.4 Ustabilitet

Hvis vi har en forstærkning istedet for en dæmpning $p > 0$, vi har

$$\mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{1}{s - p} \right\} = e^{pt} u(t)$$



7.2.5 Komplekse Poler

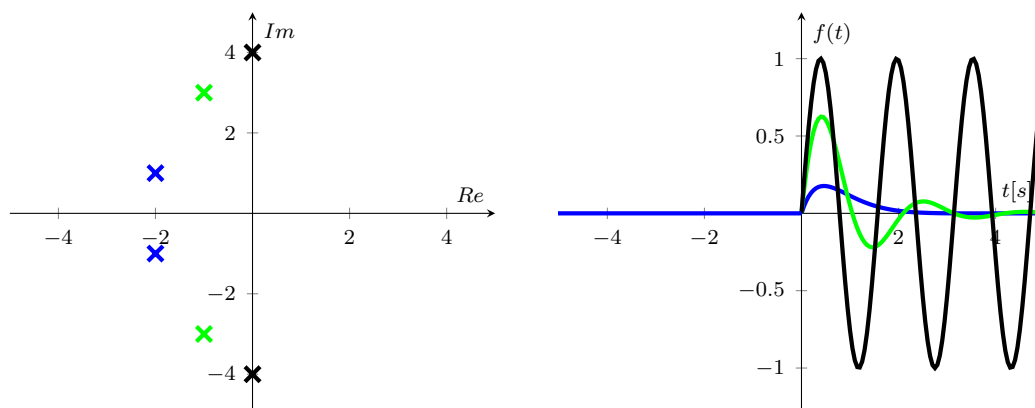
For hvert kompleks konjugeret polpar $\{p_1, p_1^*\}$:

$$\frac{K(s)}{(s - \text{Re}[p_1])^2 + \text{Im}[p_1]^2}$$

Transientsvar for Komplekse Poler

Hvert kompleks konjugeret polpar $\{p_1, p_1^*\}$ bidrager med:

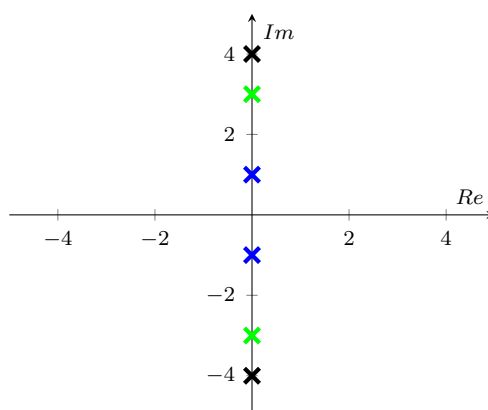
$$\mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{K(s)}{(s - \operatorname{Re}[p_1])^2 + \operatorname{Im}[p_1]^2} \right\} = K e^{\operatorname{Re}[p_1]t} \sin(\operatorname{Im}[p_1]t + \phi)$$



Udæmpet

For en pol, der har en realdel lig 0

$$\frac{K(s)}{s^2 + \operatorname{Im}[p_1]^2}$$

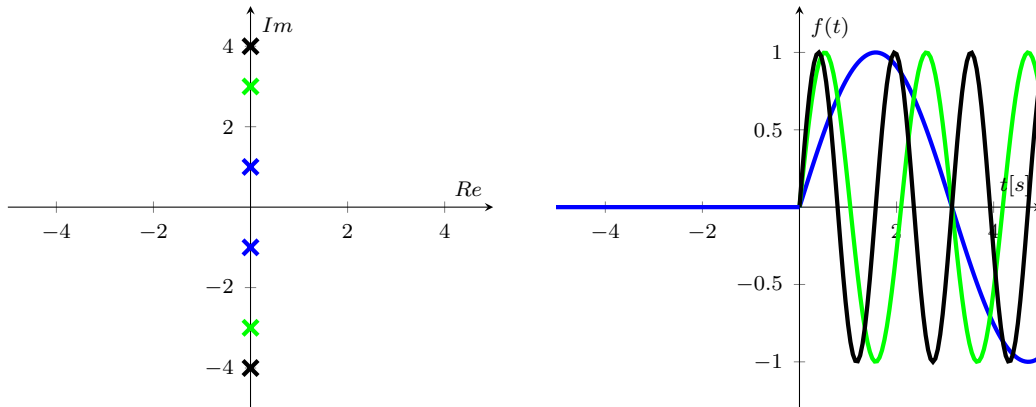


Transientsvar ved Udæmpet

I tidsdomænet har vi:

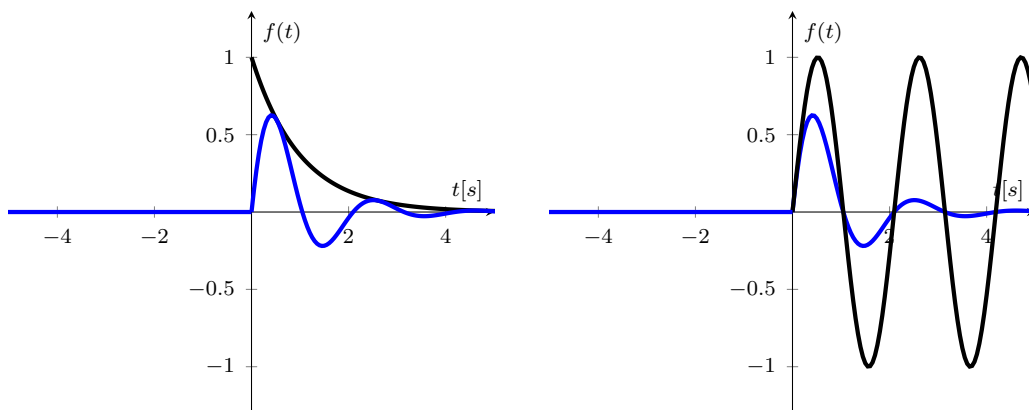
$$\mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{K(s)}{s^2 + \operatorname{Im}[p_1]^2} \right\} = K_2 \sin(\operatorname{Im}[p_1]t + \phi).$$

Lektion 7. Transientsvar og Dynamik



■ **Eksempel 7.4 — Underdæmpet og Stabilt.** Systemet er stabilt når alle poler har negative realdele

$$H(s) = \frac{3}{(s + 1) + 3^2}$$



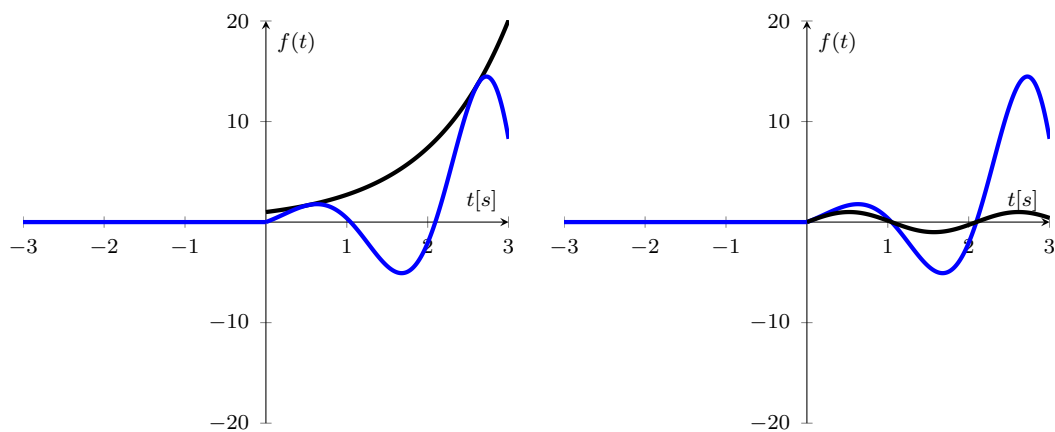
■ **Eksempel 7.5 — Ustabilt.** En funktion er ustabil når der er poler, som har en positiv realdel.

$$H(s) = \frac{3}{(s - 1) + 3^2}$$

Kommentarer

Før et komplekst konjugeret polpar p_1, p_1^* :

- Vi har en forskydning med $Re[p_1]$, og en svingning med $Im[p_1]$ [rad/sec].
- Jo større $Re[p_1]$ er, jo mere vil bidraget være dæmpet. **Det polpar der har den største realdel, vil derfor være det dominerende.**
- Vi kalder den dominerende pol's imaginærdel for funktionens **egenfrekvens**.

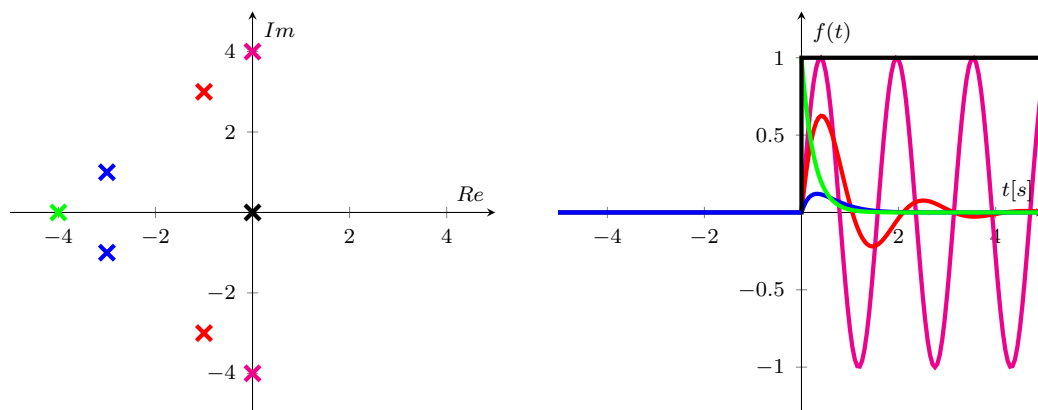


Dæmpning

For stabile funktioner har polerne en effekt på dæmpningen

- Underdæmpet: Den imaginære del af polerne er ikke 0.
- Overdæmpet: Den imaginære del af polerne er 0.
- Kritisk Dæmpet: Den imaginære del af polerne er 0, og der er en dobbelt pol.

7.2.6 Opsummering



■ Eksempel 7.6 — Stabilitet. (Modern Control Systems, opg. 7.6 side 469)

- En rumstation er i kredsløb om jorden.
- Kontrolleren til at styre orienteringen kan være repræsenteret af et system, angivet som

$$G_c(s) = \frac{125}{s^2 + 20s + 125}$$

Lektion 7. Transientsvar og Dynamik



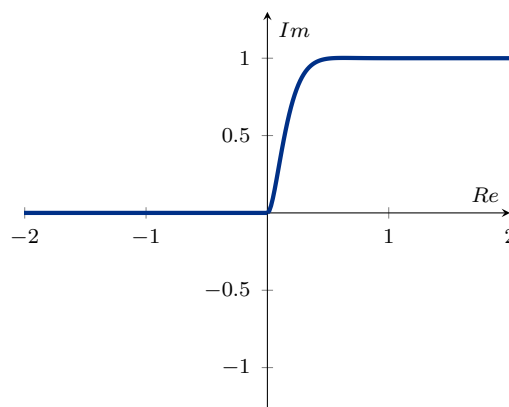
Figure 7.8: Rumstationen MIR (ref. <http://spaceflight.nasa.gov>).

Systemsvaret til en ændring på 1: $\mathcal{L}\{u(t)\} = \frac{1}{s}$ er således:

$$\begin{aligned}\frac{1}{s}G_c(s) &= \frac{125}{s((s+10)^2 + 25)} \\ &= \frac{1}{s} - \frac{s+10}{(s+10)^2 + 5^2} - \frac{10}{(s+10)^2 + 5^2}\end{aligned}$$

I Tidsdomænet kan vi finde transientsvaret:

$$\begin{aligned}\mathcal{L}^{-1}\left\{\frac{1}{s} - \frac{s+10}{(s+10)^2 + 5^2} - \frac{10}{(s+10)^2 + 5^2}\right\} \\ = u(t)(1 - e^{-10t}(\cos(5t) + 2\sin(5t)))\end{aligned}$$



■