## Лабораторна робота 4

Тема:динамічні та частотні характеристики систем автоматичного управління Мета:отримати практичні навички одержання динамічних та частотних характеристик систем автоматичного управління.

## Завдання для самостійної роботи

Виконати такі операції для передавальної функції вигляду

$$\frac{ds^2 - ms + dm}{ds^3 + (N\%2)s^2 - (N\%2)s + N},$$

де d, m, N — відповідно день, місяць народження та номер за списком у журналі групи студента.

- 1) побудувати перехідну функцію;
- 2) знайти полюси й нулі передавальної функції;
- 3) побудувати імпульсну функцію;
- 4) побудувати діаграму Боде;
- 5) визначити частотний годограф Найквіста.

$$\frac{30s^2 - 6s + 30m}{30s^3 + (12\%2)s^2 - (12\%2)s + 12},$$

1. Створимо *LTI*-об'єкт із ім'ям w, для цього виконаємо: w=tf([30 -6 180],[30 0 0 12])

$$\mathbf{w} =$$

$$30 \text{ s}^2 - 6 \text{ s} + 180$$

$$30 \text{ s}^3 + 12$$

2. Знайдемо полюси й нулі передавальної функції з використанням команд *pole*, *zero*.

pole(w)

ans =

$$-0.7368 + 0.0000i$$

$$0.3684 + 0.6381i$$

0.3684 - 0.6381i

3)Побудуємо перехідну функцію командою step(w). Результат її виконання наведений на рис. 1.

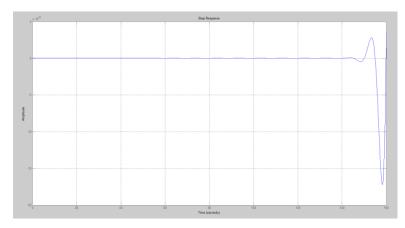


Рисунок 1 - перехідна функція командою step(w)

4) Побудуємо імпульсну перехідну функцію командою *impulse*(w). Результат показаний на рис.2.

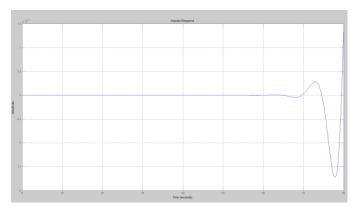


Рисунок 2 - імпульсну перехідну функцію командою impulse(w)

5) Діаграму Боде одержимо, використовуючи команду *bode*(w) (рис. 3).

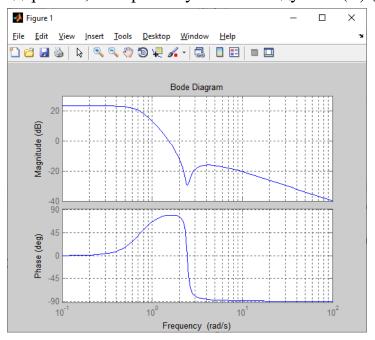


Рисунок 3 - логарифмічні частотні характеристики

6) Визначимо частотний годограф Найквіста, виконавши команду nyquist(w) (рис. 4.6).

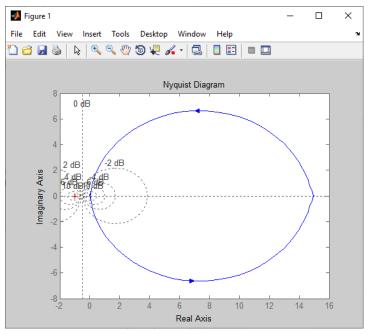


Рисунок 4 - Частотний годограф

7) Аналогічні результати (рис. 5) можна одержати, використовуючи команду *ltiview*(*w*), з відповідними настроюваннями в меню *«Plot Configuration»*.

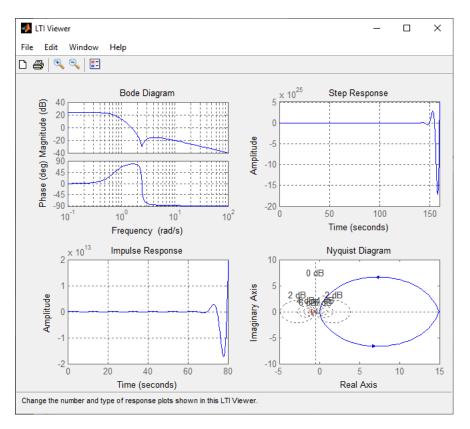


Рисунок 5 - LTI-viewer

## Висновок

Отримали практичні навички одержання динамічних та частотних характеристик систем автоматичного управління.