## سيستمهاى نهفته

نيمسال اول ٢٠-٢٠

شماره دانشجویی: ۹۹۱۰۲۲۰۷



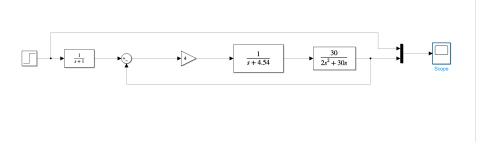
دانشکدهی مهندسی کامپیوتر

تمرين سوم

در ابتدا به بررسی پارادایم دیفرانسلی این سوال میپردازیم. در اینجا با توجه به تابع تبدیل داریم:

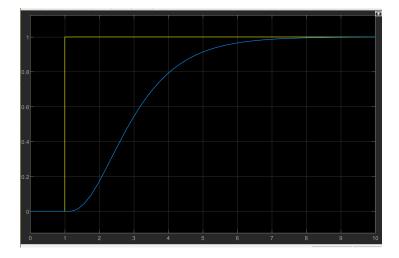
$$\begin{split} \theta(s) &= \frac{Ap}{s(s+p)} \\ \text{PID}(s) &= \frac{1}{s+\frac{\P}{\Delta}\P} \\ \text{Filter}(s) &= \frac{1}{s+1} \end{split}$$

بنابراین برای طراحی دیاگرام آن نیاز به یک فیلتر، Grain ، تابع تبدیل و PID کنترلر داریم. در اینجا سینگال ورودی تابع پله بوده و با استفاده از بلوک Mux در Scope توانسته ایم که سیگنال خروجی را براساس ورودی رسم کنیم. شکل دیاگرام طراحی شده برای این قسمت در پایین قابل مشاهده است.



شكل ١: دياگرام پارادايم ديفرانسلي

همچنین خروجی این پارادایم به این صورت قابل مشاهده است:



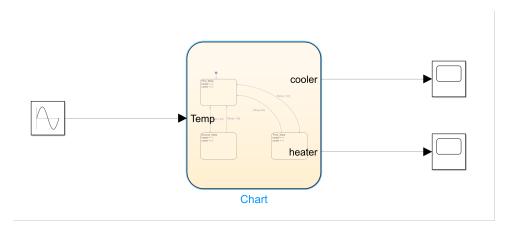
شكل ٢: خروجي پارادايم ديفرانسلي

همانطور که در خروجی این قسمت میبینیم، سیگنال خروجی به صورت پیوسته در حال تغییر است و پس از دریافت سیگنال پله به عنوان ورودی، پس از مدتی به حالت تعادل خود رسیده است.

در این بخش به طراحی پارادایم State Chart میپردازیم. کاری که باید در اینجا انجام دهیم این است که براساس دما حالتهای مختلف را ایجاد کنیم و رفتاری گسستهوار در مقابل تغییرات دما داشته باشیم.

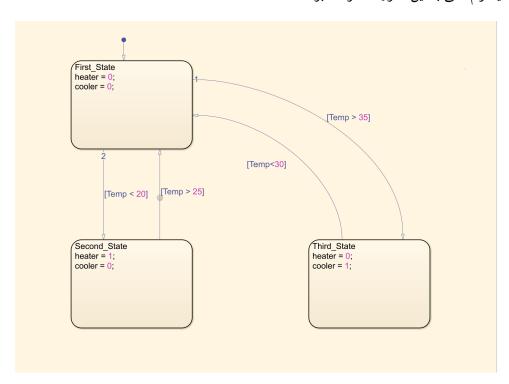
در اینجا ما دو کامپوننت Cooler و Heater داریم که براساس شریط Tempreture در حال جابهجایی بین استیتهای مختلف هستند. سینگال ورودی در این سیستم از نوع تابع Sinc wave بوده و در خروجی شاهد حالات Cooler براساس ورودی هستیم.

شکل State Flow طراحی شده برای این منظور را به این صورت می توانید مشاهده کنید:



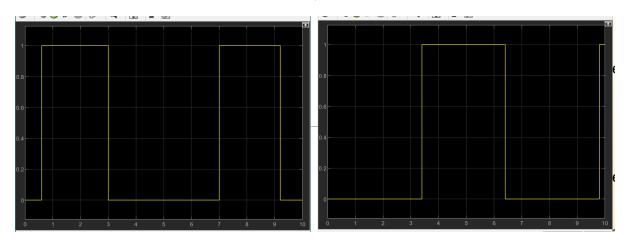
شکل ۳: طراحی استیتهای سیستم کنترل دما

همچنین دیاگرام کلی به این صورت خواهد بود:



شکل ۴: دیاگرام کلی مدل

## در نهایت برای خروجی های Cooler و Heater خواهیم داشت:



شكل ۵: خروجي مدل استيت چارت

همانگونه که مشاهده میکنید در اینجا براساس ورودی دما یا در حالتی هستیم که Heater روشن بوده یا Cooler و یا اینکه هر دو خاموش هستند.

تفاوت اصلی این دو پارادایم در نوع پاسخ سیستم به تغییرات است. در پارادایم براساس معادلات دیفرانسلی ما شاهد این هستیم که سیستم پاسخی پیوسته و همواره در حال تغییر به ورودی ما میدهد. در صورتی که در پارادایم استیت چارت خروجیهای به صورت صفر و یک بوده و صرفا مشخص میکند که براساس ورودی داده شده باید در چه حالتهای از پیش تعیین شدهای قرار بگیریم.

به این ترتیب با توجه به نوع سیستمی که در نظر داریم پیاده کنیم و نوع سیگنال ورودی میبایست یکی از این دو نوع پارادایم را برای مدلسازی سیستممان در نظر بگیریم و هر کدام از پارادایمها کاربرد به خصوص خودشان را خواهند داشت.