Linear Control Systems

NEGAR NEDA - 9331050

HOMEWORK 2

سوال 1

الف)

حلقه 1:

$$V(t) = R_1 i_1(t) + \frac{Ld(i_1 - i_2)}{dt} \to V(s) = R_1 I_1(s) + Ls(I_1(s) - I_2(s)) \to I_1(s)$$

$$= \frac{V(s) + LsI_2(s)}{R_1 + Ls}$$

حلقه 2:

$$\begin{split} \mathrm{R}_2 i_2(t) + \frac{1}{c} \int i_2(t) dt \ + \frac{Ld(i_2 - i_1)}{dt} &= 0 \to \frac{R_2 di_2(t)}{dt} + \frac{1}{c} i_2(t) + \frac{Ld^2(i_2 - i_1)}{dt^2} \\ &= 0 \to I_2(s) \left[R_2 s + \frac{1}{c} + L s^2 \right] - L s^2 I_1(s) = 0 \end{split}$$

1_ا به دست آمده در رابطه اول را در رابطه دوم جایگزین می کنیم:

$$I_{2}(s) \left[R_{2}s + \frac{1}{c} + Ls^{2} \right] - \frac{Ls^{2}V(s)}{R_{1} + Ls} - \frac{L^{2}s^{3}I_{2}(s)}{R_{1} + Ls} = 0$$

$$\rightarrow I_{2}(s) \left[R_{2}s + \frac{1}{c} + Ls^{2} - \frac{L^{2}s^{3}}{R_{1} + Ls} \right] = \frac{Ls^{2}}{R_{1} + Ls}V(s) \rightarrow \frac{I_{2}(s)}{V(s)}$$

$$= \frac{Ls^{2}}{(R_{1} + Ls)\left(R_{2}s + \frac{1}{c} + Ls^{2}\right) - L^{2}s^{3}}$$

$$= \frac{LCs^{2}}{(R_{1} + R_{2})LCs^{2} + (R_{1}R_{2}C + L)s + R_{1}}$$

(ب

$$\frac{Md^2x(t)}{dt^2} = f(t) - \left[kx(t) + \frac{f_v dx(t)}{dt}\right] \to F(s) = Ms^2X(s) + kX(s) + f_v sX(s)$$
$$\to \frac{X(s)}{F(s)} = \frac{1}{Ms^2 + f_v s + k}$$

(پ

گشتاور برابر است با:

$$T_m = K \emptyset i_a$$

$$\emptyset = Ki_f$$

معادله قسمت الكتريكي:

$$v_f = 5i_f + \frac{0.1di_f}{dt} \rightarrow I_f(s) = \frac{V_f(s)}{5 + 0.1s}$$

معادله قسمت مكانيكي:

$$T = \frac{J_l d^2 \theta_m}{dt^2} + \frac{B_l d\theta_m}{dt} \to \theta_m(s) = \frac{T(s)}{J_l s^2 + B_l s}$$

$$T_m = K_t i_f \to \theta_m(J_l s^2 + B_l s) = K_t * \frac{V_f(s)}{5 + 0.1s} \to \frac{\theta_m}{V_f(s)} = \frac{K_t}{(5 + 0.1s)(J_l s^2 + B_l s)}$$

$$= \frac{0.1}{(5 + 0.1s)(0.4s^2 + 0.3s)}$$

سوال 2

در مدار الکتریکی معادل، e معادل نیرو وارد شده (f(t)، جرم معادل سلف، فنر معادل خازن، اصطحکاک معادل مقاومت و جابه جایی معادل بار الکتریکی است. نیرو هایی که به هر دو جسم و از جانب جسم دیگر وارد شده همان مسیر مشترک بین دو حلقه را تشکیل می دهد.



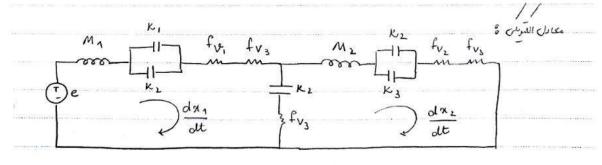
$$\frac{M_1 \frac{d^2 \Re_1(t)}{dt^2} + \left(\aleph_1 + \aleph_2 \right) \Re_1(t) + \left(f_{\gamma_1} + f_{\gamma_2} \right) \frac{d \aleph_1}{dt} = f(t) + \aleph_2 \Re_2(t) + f_{\gamma_2} \frac{d \aleph_2(t)}{dt}$$

$$= \frac{1}{2} M_1 S^2 X_1(S) + (K_1 + K_2) X_1(S) + (f_{v_1} + f_{v_3}) S X_1(S) = F(S) + K_2 X_2(S) + f_{v_3} S X_2(S)$$

$$f_{V_3} \chi_2'(\epsilon) \xrightarrow{} f_{V_3} \chi_1'(\epsilon) \xrightarrow{} f_{V_3} \chi_1'(\epsilon) \xrightarrow{} k_2 \chi_2(\epsilon) \xrightarrow{} k_2 \chi_2(\epsilon) \xrightarrow{} k_3 \chi_2(\epsilon) \xrightarrow{} k_3 \chi_2(\epsilon)$$

$$M_{2} \frac{d^{2} \alpha_{2}(\epsilon)}{dt^{2}} + f_{V_{2}} \frac{d \alpha_{1}}{dt} + k_{1} \alpha_{2}(\epsilon) + f_{V_{3}} \frac{d \alpha_{1}(\epsilon)}{dt} + k_{3} \alpha_{2}(\epsilon) = f_{V_{3}} \frac{d \alpha_{1}(\epsilon)}{dt} + k_{2} \alpha_{1}(\epsilon)$$

$$= > M_2 S^2 X_2(S) + (k_2 + k_3) X_2(S) + (f_{v_2} + f_{v_3}) S X_2(S) = f_{v_3} S X_4(S) + k_2 X_1(S)$$



DADO'S

الف)

$$Q_{03} = \frac{P_3}{Z_3} \to P_3 = Q_{03} Z_3$$

رابطه KCL:

$$\frac{P_3 - P_2}{R + LS} = Q_{03} + P_3CS \to \frac{Q_{03}Z_3 - P_2}{R + LS} = Q_{03} + Q_{03}Z_3CS$$

$$\to Q_{03} \left[\frac{Z_3}{R + LS} - 1 - Z_3CS \right] = \frac{P_2}{R + LS} \to \frac{Q_{03}}{P_2}$$

$$= \frac{1}{Z_3 - R - lS - Z_3CS(R + LS)}$$