ARI-HW_09

Matěj Pinkas

20. April 2024

1 Příklad

1.1 Zadání

- Z datumu narození 10.1.2003 si zvolím konstanty: d=1; m=1; r=2
- Konstanty dosadím do zadané rovnice:

$$(dr + (d+r)s + s^2)x(s) + (d+s)y(s) = (d^2 + mrd) + (m(d+r) + dr)s + (d+m+r-1)s^2 + s^3$$

$$(2 + (1+2)s + s^2)x(s) + (1+s)y(s) = (1^2 + 2) + (1(1+2) + 2)s + (1+1+2-1)s^2 + s^3$$

$$(2+3s+s^2)x(s) + (1+s)y(s) = 3 + 5s + 3s^2 + s^3$$

- Z upravené rovnice získám polynomy:

$$a(s) = s^{2} + 3s + 2$$

 $b(s) = s + 1$
 $c(s) = s^{3} + 3s^{2} + 5s + 3$

- Obecně si za x(s) a y(s) můžu zvolit polynom prvního stupně a dosadit to rovnice:

$$x(s) = x_0 + sx_1$$

$$y(s) = y_0 + sy_1$$

$$(2+3s+s^2)(x_0 + sx_1) + (1+s)(y_0 + sy_1) = 3+5s+3s^2+s^3$$

- Z výsledného polynomu vytvořím Sylvestrovu matici:

$$\begin{bmatrix} x_0 & y_0 & x_1 & y_1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 3 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 3 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 & 5 & 3 & 1 \end{bmatrix}$$

- Vytvořím si soustavu rovnic ze Sylvestrovy matice a vyřeším pro neznáme x_0, y_0, x_1, y_1 :

$$a_0x_0 + b_0y_0 = c_0$$

$$a_1x_0 + b_1y_0 + a_0x_1 + b_0y_1 = c_1$$

$$a_2x_0 + b_2y_2 + a_1x_1 + b_1y_1 = c_2$$

$$a_2x_1 + b_2y_1 = c_3$$

$$2x_0 + 1y_0 = 3$$
$$3x_0 + 1y_0 + 2x_1 + 1y_1 = 5$$
$$1x_0 + 0y_2 + 3x_1 + 1y_1 = 3$$
$$1x_1 + 0y_1 = 1$$

$$2x_0 + y_0 = 3$$
$$3x_0 + y_0 + 2x_1 + y_1 = 5$$
$$x_0 + 3x_1 + y_1 = 3$$
$$x_1 = 1$$

$$x_0 = 0 y_0 = 3 x_1 = 1 y_1 = 0$$

- Získané x_0, y_0, x_1, y_1 dosadím do zvolených x(s) a y(s):

$$x(s) = x_0 + sx_1 = 0 + 1s = s$$

 $y(s) = y_0 + sy_1 = 3 + 0s = 3$

- Metodou redukce pokračuji:

$$\begin{bmatrix} a(s) & 1 & 0 \\ b(s) & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} s^2 + 3s + 2 & 1 & 0 \\ s + 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} (s+2)(s+1) & 1 & 0 \\ s+1 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & -(s+2) \\ s+1 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} s+1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -s-2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} g(s) & p(s) & q(s) \\ 0 & v(s) & w(s) \end{bmatrix}$$

$$\overline{c}(s) = \frac{c(s)}{q(s)} = \frac{s^3 + 3s^2 + 5s + 3}{s+1} = \frac{(s+1)(s^2 + 2s + 3)}{s+1} = s^2 + 2s + 3$$

$$x(s) = p(s)\overline{c}(s) = 0$$

$$y(s) = q(s)\overline{c}(s) = s^{2} + 2s + 3$$

$$x(s) = p(s)\overline{c}(s) + v(s)t(s) = 0 + t(s)$$

$$y(s) = q(s)\overline{c}(s) + w(s)t(s) = s^{2} + 2s + 3 - (s+2)t(s)$$

$$t(s) = 0 \Rightarrow$$
 $x(s) = 0$ $y(s) = s^2 + 2s + 3$
 $t(s) = s \Rightarrow$ $x(s) = s$ $y(s) = 3$

1.2 Řešení minimálního stupně x

- Po dosazení t(s)=0 do funce:

$$x(s) = 0 + t(s) \Rightarrow x(s) = 0$$

získám očividně nejnižší stupeň v x, zbytkem partikulárního řešení je:

$$y(s) = s^2 + 2s + 3$$

1.3 Řešení minimálního stupně y

- Nejdříve zjistím jakého stupně bude \overline{a}

$$\begin{split} deg_y &= deg(y(s)) = deg(3) = 0 \\ \overline{a}(s) &= \frac{a(s)}{g(s)} = \frac{s^2 + 3s + 2}{s + 1} = \frac{(s + 2)(s + 1)}{s + 1} = s + 2 \\ deg_{\overline{a}} &= deg(\overline{a}(s)) = deg(s + 2) = 1 \end{split}$$

- nyní díky podmínce, že $deg(y) < deg(\overline{a})$
- opravdu tedy mohu dosadit t(s)=s a získám řešení:

$$x(s) = s$$

$$y(s) = 3$$

 $deg(y) = 0 < deg(\overline{a}) = 1 \Rightarrow$ tato podmínka platí, tak mohu uznat tento polynom za minimální

1.4 Funkce axbyc()

- Pomocí funkce axbyc() z toolboxu PolX získám minimální hodnotu v x a y:

$$axbyc(a(s),b(s),c(s),'minx') \Rightarrow x(s) = 0 \quad y(s) = s^2 + 2s + 3$$

 $axbyc(a(s),b(s),c(s),'miny') \Rightarrow x(s) = s \quad y(s) = 3$

ještě získám celkové minimální polynomy x a y

$$axbyc(a(s), b(s), c(s), 'syl') \Rightarrow x(s) = s+1$$
 $y(s) = 1-s$

2 Příklad

Zadaný systém:

$$\frac{b(s)}{a(s)} = \frac{s+2}{s(s-1)}$$

2.1

- Nejdříve zjistím omezení na stupeň polynomu c(s):

$$deg(a(s)) = 2$$

$$deg(c(s)) \ge 2deg(a(s)) - 1 = 3$$

$$\Rightarrow deg(c(s)) \ge 3$$

 Nyní charakteristický polynom napíšu ze zadání a přidám pól pro vykrácení nuly:

$$c(s) = (s+2+j)(s+2-j)$$

$$c(s) = (s+2+j)(s+2-j)(s+2)$$

- c(s) stále splňuje podmínku stupně nižší rovno 3
- Obecné polynomy obecného regulátoru tedy vypadají takto:

$$c(s) = a(s)p(s) + b(s)q(s)$$

$$c(s) = f(s)t(s) + b(s)r(s)$$

- Po nalezení partikulárního řešení pomocí funkce axbyc() získám polynomy:

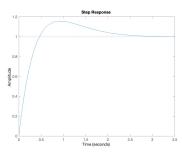
$$p(s) = 2 + s$$
$$q(s) = 5 + 5s$$
$$r(s) = 5 + 4s$$

2.2

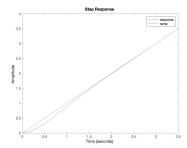
- Přenos celé soustavy T(s) tedy je:

$$T(s) = \frac{b(s)r(s)}{a(s)p(s) + b(s)q(s)} = \frac{(4s+5)(s+2)}{(5s+5)(s+2) + s(s-1)(s+2)} = \frac{4s^2 + 13s + 10}{s^3 + 6s^2 + 13s + 10}$$

2.3



(a) Odezva T(s) na skok



(b) Odezva T(s) na rampu