

1. Ktorá vlastnosť systému je daná sklonom prevodovej charakteristiky? [2b]
2. Nájdite analytické riešenie diferenciálnej rovnice. Použite metódu charakteristickej rovnice. [8b]

$$\ddot{y}(t) + (c + d)\dot{y}(t) + cdy(t) = 0$$

$$y(0) = y_0 \quad \dot{y}(0) = z_0 \quad c, d \in \mathbb{R}$$

3. S využitím Laplaceovej transformácie nájdite analytické riešenie rovnice pričom $y(0) = 1$, $\dot{y}(0) = 0$ a $u(t) = \delta(t)$. [7b]

$$\ddot{y}(t) + 4\dot{y}(t) + 3y(t) = u(t)$$

4. Aký je rozdiel medzi analytickým a numerickým riešením diferenciálnej rovnice? [2b]
5. Schematicky znázornite dynamický systém daný v tvare diferenciálnej rovnice [2b]

$$\ddot{y}(t) = b_0 \dot{u}(t) \quad y(0) = y_0 \quad \dot{y}(0) = z_0$$

kde b_0 je konštanta a $u(t)$ je známy vstupný signál.

6. Uvažujte statický systém prvého rádu (SS1R) daný prenosovou funkciou v tvare

$$G(s) = \frac{-b_0}{s - a_0}$$

kde $b_0 \in \mathbb{R}$ a $a_0 \in \mathbb{R}$ sú parametre systému.

Stanovte časovú funkciu, ktorá je analytickým vyjadrením impulznej charakteristiky systému. [3b]

7. Uvažujme dynamický systém v tvare

$$\dot{x}_1(t) = x_2(t)$$

$$\dot{x}_2(t) = -a_0 x_1(t) - 3x_2(t) + b_0 u(t)$$

$$y(t) = x_1(t)$$

kde $x_1(t)$ a $x_2(t)$ sú stavové veličiny systému, $u(t)$ je vstupná veličina systému a $y(t)$ je výstupná veličina systému. Parameter a_0 je neznáma konštanta.

- a) Prepíšte do maticového tvaru [3b]
(definujte signálny vektor $x(t)$, maticu A a vektory b a c):

$$\dot{x}(t) = Ax(t) + bu(t)$$

$$y(t) = c^T x(t)$$

- b) Aký je charakteristický polynóm daného dynamického systému? [2b]
- c) Navrhните takú hodnotu parametra a_0 aby bol systém stabilný. [1b]

Tabuľka Laplaceových obrazov:

$f(t)$	$\mathcal{L}\{f(t)\}$
$\frac{d^n f(t)}{dt^n}$	$s^n F(s) - s^{(n-1)} f(0) \dots - s^0 \frac{d^{(n-1)}}{dt^{(n-1)}} \left(f(0) \right)$
$t^n \ (n = 0, 1, 2, \dots)$	$n! / s^{n+1}$
$\delta(t)$	1
e^{-at}	$1/(s + a)$