Záverečná skúška

Riadny termín, 07.01.2022

Čas na vypracovanie: 09:10 až 11:00

Vypracovanie: písanie rukou na papier, nasledné vyfotografovanie/skenovanie... Odovzdanie: PDF (alebo zazipovené obrázky) do miesta odovzdania v AIS

Počas trvania písomky *je zakázané* s kýmkoľvek akokoľvek spolupracovať. Vypracovanie písomky je samostatnou prácou študenta.

Počas trvania písomky *je zakázané* používať/konzultovať akýkoľvek materiál (literatúra, učebné texty, vlastné poznámky a podobne).

Otázky spolu [40b]

- Vysvetlite rozdiel medzi homogénnou a nehomogénnou obyčajnou diferenciálnou rovnicou.
- 2. Vysvetlite pojem prechodová charakteristika systému. [2b]
- 3. Pre dynamický systém opísaný pomocou prenosovej funkcie nájdite zodpovedajúcu diferenciálnu rovnicu. [3b]

$$G_1(s) = \frac{b_1 s}{s^2 + a_1 s + a_0}$$

4. Určte ustálenú hodnotu (konečnú hodnotu), na ktorej sa ustáli výstup systému daného prenosovou funkciou $G_2(s)$ keď vstupom systému je jednotkový skok. Komentujte Váš postup. [3b]

$$G_2(s) = \frac{b_0}{s + a_0}$$

5. Vyšetrite stabilitu dynamického systému daného prenosovou funkciou: [3b]

$$G_3(s) = \frac{6}{s^2 + 5s + 6}$$

- 6. Načrtnite prechodovú charakteristiku statického systému prvého rádu. [3b]
- 7. S využitím Laplaceovej transformácie nájdite analytické riešenie diferenciálnej rovnice. [10b]

$$\ddot{y}(t) + 3\dot{y}(t) + 2y(t) = u(t)$$
 $y(0) = 0, \ \dot{y}(0) = 1$ $u(t) = 1$

Tabuľka Laplaceových obrazov:

| f(t) | $\mathcal{L}\{f(t)\} = F(s)$ |
|---|--|
| $\frac{\mathrm{d}^n f(t)}{\mathrm{d}t^n}$ | $s^n F(s) - s^{(n-1)} f(0) - \dots - f^{(n-1)}(0)$ |
| e^{at} | $\frac{1}{s-a}$ |
| 1 | $\frac{1}{s}$ |
| $\delta(t)$ | 1 |

- 8. Schematicky znázornite lineárny uzavretý regulačný obvod, opíšte prenosové funkcie a signály (L-obrazy signálov), z ktorých pozostáva. [3b]
- 9. Uvažujte klasický lineárny URO, kde $G_R(s) = r_0 + \frac{r_{-1}}{s}$ a $G_S(s) = \frac{K}{Ts+1}$.
 - (a) Nájdite prenosovú funkciu URO a vhodne komentujte postup. [4b]
 - (b) Určte veľkosť trvalej regulačnej odchýlky ak w(t) = 1, postup komentujte. [4b]
- 10. Nakreslite blokovú schému PID regulátora. [3b]