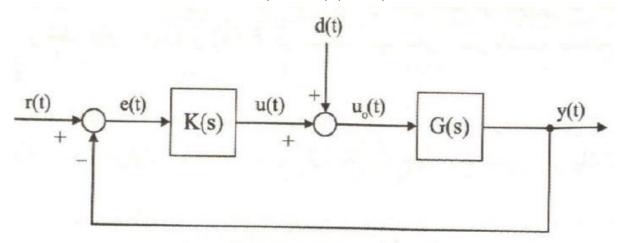
## کنترل مدل داخلی IMC

## توضيحات:

- ۱- در هر بخش با استفاده از نرم افزار MATLAB کنترلری طراحی کنید که خواستههای مسأله را برآورده کند. در طراحی کنترلر، به منطقی بودن نتایج بدست آمده دقت کنید.
  - ۲- پاسخ تمرینها را بصورت تایپ شده و یا با دستخط خوانا نوشته و تحویل دهید.
- بی دی اف پاسخ خود را به همراه سایر فایلهای مورد نیاز (متلب و ...) در قالب یک فایل فشرده (zip) با نام Name-StudentNumber در سامانه درس افزار شریف (cw.sharif.edu) بارگذاری نمایید.
  - ۴- حتما نام، نام خانوادگی و شماره دانشجویی خود را بالای تمام صفحات فایل پی دی اف بنویسید.
- نجام و تحویل تمرینها اجباری است. تمرینها را در موعد مقرر تحویل دهید. تحویل همراه با تأخیر مشمول کسر نمره خواهد شد.

۱- تابع تبدیل مدار باز زیر را در نظر بگیرید.

$$G_{(s)} = \frac{(s+0.3)}{(s+0.1)(s+1)}$$



الف – کنترلری به روش  $\frac{3}{s+3}$  طراحی کنید بگونهای که تابع تبدیل مدار بسته بصورت  $\frac{3}{s+3}$  باشد. ب  $G_{yd}$  "  $G_{yd$ 

ج - "پاسخ پلهی واحد سیستم مدار بسته نسبت به ورودی مبنا" و "سیگنال کنترلی" را رسم نمایید.

د – با فرض اینکه اغتشاش ورودی بصورت پلهی واحد باشد، "خروجی سیستم" و "سیگنال کنترلی" را رسم نموده و نتایج را تحلیل کنید.

۲- امکان پایدار نمودن همزمان توابع تبدیل زیر را بررسی نمایید.

$$G_{1(s)} = \frac{1}{(s+0.5)(s+1)}$$
 ,  $G_{2(s)} = \frac{1}{(s+0.5)(s-1)}$ 

در صورت امکان، سادهترین کنترلر ممکن را طراحی نمایید.

۳- تابع تبدیل زیر را در نظر بگیرید.

$$G_{(s)} = \frac{1-s}{(s+10)(s-2)}$$

آیا می توان کنترلری برای این سیستم طراحی نمود بگونهای که خروجی سیستم مدار بسته، ورودی مبنای پلهی واحد را بدون خطا دنبال کند و فرکانس قطع پاسخ فرکانسی بهرهی آن نیز ۵ رادیان بر ثانیه باشد؟

 $\xi$ - برای سیستم زیر، کنترلری به منظور رسیدن به پایداری داخلی طراحی کنید.

$$G_{(s)} = \frac{s}{(s-1)(10s+1)}$$

قطبهای یستم مدار بسته را مشخص کنید.

 $^{\circ}$ - برای سیستم زیر یک کنترلر پایدارساز داخلی طراحی کنید بگونهای که در حضور اغتشاش سینوسی با فرکانس ۲ رادیان بر ثانیه، خطای ماندگار خروجی نسبت به ورودی شیب واحد صفر باشد.

$$P_{(s)} = \frac{1}{s(s^2 + 0.2s + 1)}$$

