

تمرین درس کنترل دیجیتال

نيمسال دوم: ۱۴۰۲-۱۴۰۳

استاد درس: دکتر طالبی





(تست ژوری) با استفاده از تست ژوری پایداری سیستم زیر را بررسی کنید.  $D(z) = z^3 - 1.1z^2 - 0.1z + 0.3$ 

## سوال دوم

(تست ژوری)با استفاده از تست ژوری تعیین کنید سیستمی با معادله مشخصه زیر پایدار است یا خیر. تعداد ریشه های احتمالی خارج دایره واحده را تعیین کنید.

$$D(z) = z^3 - 2.2z^2 + 1.55z - 0.35$$

## سوال سوم

(مکان ریشه گسسته) نمودار مکان ریشه مربوط به شکل را رسم کنید.

(امیتازی) نمودار رسم شده را مجدداً در متلب رسم کنید و با نتیجه خود مقایسه کنید

## سوال چهارم

(ترکیبی (طراحی کنترلر + گسسته سازی + مکان ریشه گسسته)) الف) تابع تبدیل زیر را در نظر بگیرید.  $G(s) = \frac{100}{s(s+1)(s+100)}$ 

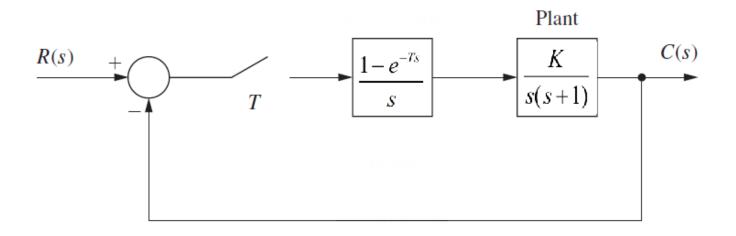
 $t_s = 1.8s$  ، PO = 16% : الف کنترلری طراحی کنید که شرایط مقابل را برآورده سازد

ب) کنترلر طراحی شده را به روش تطبیق قطب و صفر گسسته سازی کنید

ج) با رسم مکان هندسی ریشه ها بررسی کنید که آیا مشخصات عملکردی برآورده شده است یا خیر.

د) (امتیازی) نتایح بدست آمده را در متلب شبیه سازی کنید.

۲ استاد درس : دکتر طالبی



شكل ١: شكل سوال سوم

## سوال پنجم

رتست ژوری) با استفاده از تست ژوری در مورد پایداری معادله مشخصه زیر و پایداری سیستم مربوطه بحث کنید.  $D(z)=z^3+(0.05K-1.2)z^2+(0.07K+0.2)z+(0.005K-0.007)K$ 

سوال ششم

(برنامه ریزی) آیا مجموعه ask های زیر با روش ask (RM) قابل برنامه ریزی می باشد ask

	$T_{i}$	$D_{i}$	Ci
A	3	3	1
В	8	8	2
С	20	20	5