

دانشگاه صنعتی امیر کبیر (پلی تکنیک تهران)

دانشکده مهندسی کامپیوتر و فناوری اطلاعات

گزارش تمرین متلب(۱)

ياسمن سادات ميرمحمد

سیستم های کنترل خطی

پاییز ۹۷

(1

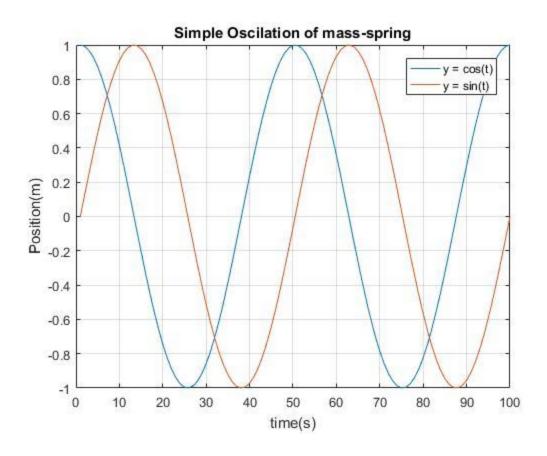
معادله ی حرکت دو جسم به صورت زیر است:

 $x/=\cos t$

 $x'' = \sin t$

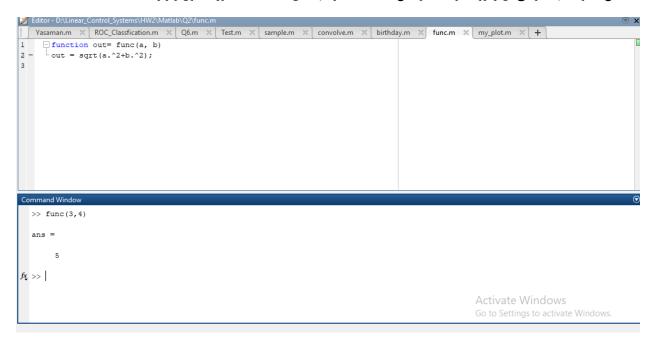
 $t \in [0.4\pi]$

نمودار مکان بر حسب زمان این دو جسم، به صورت زیر است:



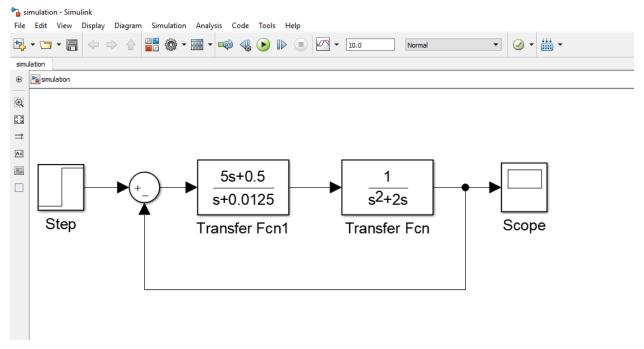
(۲

یک تابع مینویسیم که وقتی آن را روی دو عدد(دو ضلغ مثلث) صدا بزنیم، طبق قاعده ی فیثاغورث طول وتر را محاسبه کند.

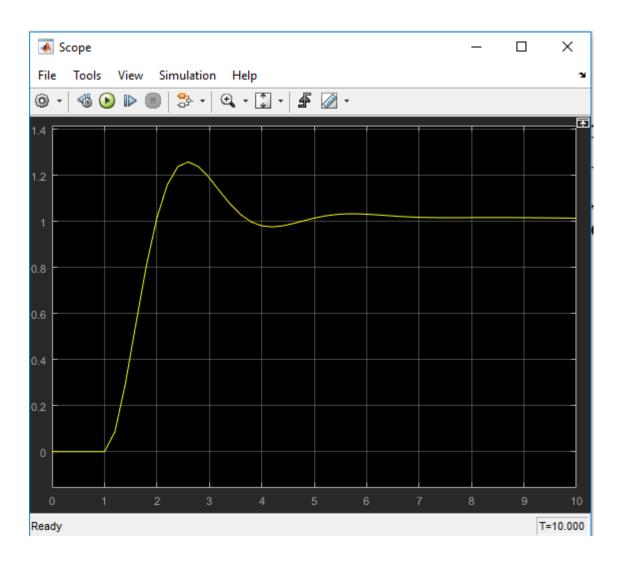


(٣

مطابق شکل، در محیط Simulink، توابع تبدیل و کل سیستم را شبیه سازی میکنیم. (چون ۲، ۱ است، میتوان از قرار دادن آن در شبیه سازی صرف نظر کرد)



چون خروجی به ازای ورودی تابع پله خواسته شده است، قرار دادن تابع پله به عنوان ورودی، باعث مشاهده ی سیگنال زیر در اسکوپ می شود:



مشاهده میشود که تابع پله هنگام ورود به سیستم، سریعا به پایداری نمیرسد و زمانی را برای رسیدن به حالت ماندگار نیاز دارد.

ابتدا در t=1، به تدریج افزایش می یابد تا با یک شیب تند به مقدار ۱ برسد و توقف نمیکند و پس از رسیدن به یک اکسترمم نسبی(ماکزیمم)،شیب آن منفی میشود و حول مقدار ۱ نوسان های متعدد انجام میدهد تا با یک خطای مشخص(که سعی ما در طراحی سیستم های کنترلی بر صفر کردن این خطا است)،به مقدار ۱ برسد.

رفتار این سیستم در برابر ورودی تابع پله، مثال خوبی برای درک پاسخ سیستم به ورودی است:

۱-پاسخ حالت گذرا

۲-پاسخ حالت دائم

[پاسخ گذرا به قسمتی از پاسخ کامل گفته میشود که در مقادیر بزرگ به صفر میل می کند. مجموع پاسخ گذرا و پاسخ حالت دائمی یک سیستم، پاسخ کامل آن سیستم را تشکیل می دهد. پاسخ گذرا یک سیستم، حاصل شرایط اولیه ٔ مدار و ورودی آن است.

بر خلاف پاسخ دائمی که تنها از پاسخ حالت صفر تشکیل می شود و تنها به ورودی بستگی دارد، پاسخ گذرا می تواند از دو بخشِ پاسخ حالت صفر و پاسخ ورودی صفر تشکیل شده باشد]

پايان ©