Aplicație laborator VI Teoria Sistemelor, Seria CD

Consideram un automobil a carui dinamica este descrisa de urmatoarele trei stari:

- x_1 = pozitia masinii in SR inertial [km]
- x_2 = viteza masinii in SR inertial [km/h]
- x_3 = temperatura din habitaclul masinii $[C^{\circ}]$

Matricele (A,B,C,D) ce descriu acest sistem pe spatiul starilor se gasesc in fisierul CAR_TSA.mat.

Intrarile sistemului sunt:

- u_1 = cursa pedalei de acceleratie [%]
- u_2 = temperatura de referinta pentru sistemul de climatizare [C°]

Iesirile sistemului sunt chiar cele trei stari prezentate anterior masurate cu ajutorul unui set de senzori astfel:

- y_1 = pozitia masinii in SR inertial (GPS) [km]
- y_2 = viteza masinii in SR inertial (ENCODER ROATA)[km/h]
- y_3 = temperatura din habitaclul masinii (SENZOR TEMPERATURA) [C°]

$$u_1(t)=c(t)[\%]$$
 $u_2(t)=T_{ref}(t)[C^\circ]$ $y_1(t)=x(t)[km]$ $y_2(t)=v(t)\Big[\frac{km}{h}\Big]$ $y_3(t)=T(t)[C^\circ]$

Să se realizeze urmatoarele sarcini:

- (i) Simulati si afisati iesirea sistemului pentru cazul in care pedala de acceleratie este apasata si mentinuta la cursa sa maxima (100%) si temperatura de referinta a sistemului de climatizare este setata la $24[C^{\circ}]$. In ce pozitie ajunge masina dupa 25 secunde? In cat timp se atinge temperatura de referinta in habitaclu? (2.5pct)
- (ii) Este sistemul controlabil? Dar observabil? Argumentati. (2.5pct)
- (iii) Presupunem ca, pornind de la sistemul initial a avut loc un defect tehnic care a produs o schimbare in matricea *B* dupa cum urmeaza:

$$B_f = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0.33 \end{bmatrix} \tag{1}$$

Avand in vedere matricea modificata, ce s-a defectat? Este noul sistem (A, B_f, C, D) controlabil? Dar observabil? Argumentati. (2.5pct)

(iv) Presupunem ca, pornind de la sistemul initial a avut loc un defect care a produs o schimbare in matricea C dupa cum urmeaza:

$$C_f = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \tag{2}$$

Avand in vedere matricea modificata, ce s-a defectat? Este noul sistem (A, B, C_f, D) controlabil? Dar observabil? Argumentati.(2.5pct)

Indicații:

- (i) Aveți grijă ca la fiecare grafic realizat să etichetați corespunzător graficul, denumirile mărimilor, ale unităților măsură si legenda, iar pentru plotarea răspunsurilor sistemului, avănd în vedere că acesta are 2 ieșiri, utilizați subplot.
- (ii) Explicațiile cerute la fiecare subpunct vor fi scrise sub formă de comentarii în Matlab/Octave în codul din aplicație corespunzător subpunctului respectiv.