## بسمه تعالى

## تمرین ۱: مبانی طراحی کنترل اتوماتیک

## موعد تحویل: ۱۴۰۰/۷/۱۳ از طریق سامانه درس افزار شریف

تمام مراحل تمرین را بدون استفاده از نرم افزار حل کرده و سپس یه کمک نرم افزار متلب راستی آزمایی کنید و هر دو نتیجه را ارائه نمایید. پاسخ تمرینها را بصورت تایپ شده و یا با دستخط خوانا نوشته و تحویل دهید.

۱- پاسخ تابع تبدیل تأخیر در دیاگرام بود و نایکوییست به چه صورت است؟

$$G_{D(s)} = e^{-\tau s}$$

۲- دیاگرام کامل نایکوییست سیستم زیر را رسم کرده و شرایط پایداری سیستم مدار بسته آن را بیابید.

$$G_{(s)} = \frac{K}{s \left(s^2 + s + a\right)}$$

۳- دیاگرام کامل نایکوییست سیستم همراه با تأخیر زیر را رسم کرده و شرایط پایداری سیستم مدار بسته آن را بیابید. تأثیر تأخیر در وضعیت پایداری سیستم مدار بسته را توضیح دهید.

$$G_{(s)} = \frac{Ke^{-\tau s}}{s(s^2 + s + a)}$$

## توضيحات:

- ۱- فایل پی دی اف پاسخ خود را به همراه سایر فایلهای مورد نیاز (متلب و ...) در قالب یک فایل فشرده (zip) با نام HW1-Student Number در سامانه درس افزار شریف (cw.sharif.edu) بارگذاری نمایید.
  - ۲- حتما نام، نام خانوادگی و شماره دانشجویی خود را بالای تمام صفحات فایل پی دی اف بنویسید.
- انجام و تحویل تمرینها اجباری است. تمرینها را در موعد مقرر تحویل دهید. تحویل همراه با تأخیر مشمول کسر نمره خواهد شد.