

## **Click redirect** cod a

1=> 
$$20 \text{ lg } K = -20 =>$$

$$K = 10^{-1}$$

$$\frac{4}{4} = \frac{10^{0}}{4} = 10^{0} = 1$$

$$\frac{8}{5} = \frac{10^{1}}{5} = 10^{1} = 10$$

3=> Ai x dein e pol

$$\omega f = \frac{1}{T} = \Rightarrow T = \frac{1}{wf} = \Rightarrow T_1 = \frac{1}{wf_1}$$

$$T_2 = \frac{1}{wf_2}$$

$$G(S) = K \cdot \frac{T_1 \cdot \Delta + 1}{T_2 \cdot \Delta + 1}$$

Sa tii cont care T vine de la pol si care de la zero, rezulta de la 4 s 5 (observatiile de mai sus) in cazul asta

Daca aveai si integrator sau derivator le puneai si pe alea in functie. In exemplul urmator este cu integrator

Adica, daca erau ar fi rezultat:

Adica, daca erau ar fi rezultat:
$$G(S) = K \cdot \frac{10(T_1 \cdot S + 1)}{10(T_2 \cdot S + 1)}$$

$$L integrator$$

### Bode 2022 partea 2

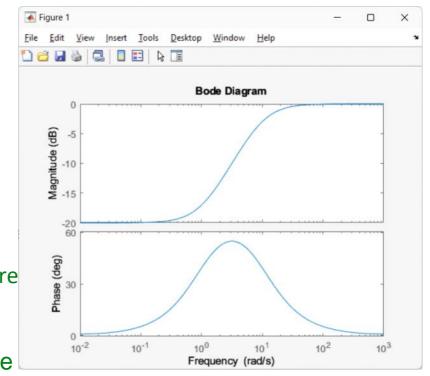
Thursday, May 25, 2023 2:01

#### Codul pentru subpunctul a:

```
k = 10^-1;
wf1 = 1;
wf2 = 10;
T1 = 1/wf1;
T2 = 1/wf2;
```

s = tf('s'); % poti scrie G-ul si cu num si den, dar mi se pare mai usor sa scrii fractia direct

G = k \* (T1 \* s + 1) / (T2 \* s + 1); % grija la paranteze bode(G) % doar pentru verificare sa compari graficele



Rezultat afisat

#### Explicatie subpunctul b

b) Să se determine răspunsul sistemului în circuit inchis pentru r(t)=3sin(2t) folosind funcția **bode. (1p)** 

La a ai facut deschis =>
Trebuie facut keedback au 1

Restul codului (adica subpunct b):

```
G_inchis = feedback(G, 1);

[num, den] = tfdata(G_inchis); % tfdata iti da num si den din

functia G
```

t = 0:0.01:10; % luat la alegere

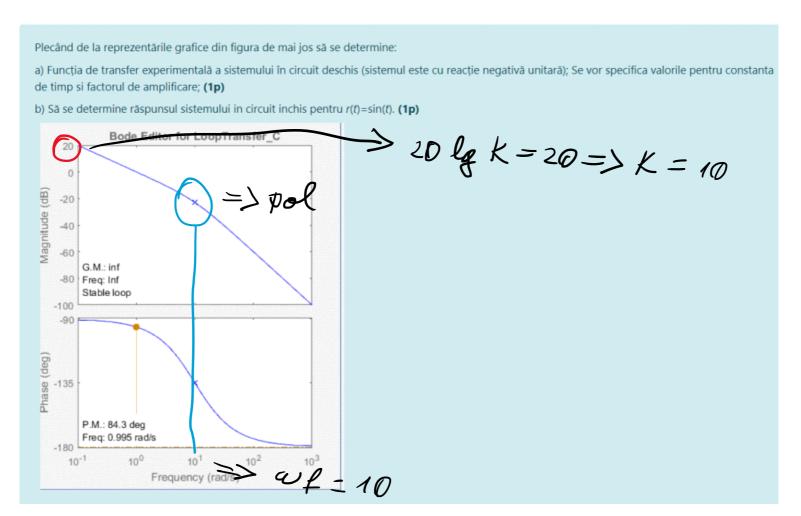
% din enunt

U = 3; % amplitudine

w = 2; % pulsatia

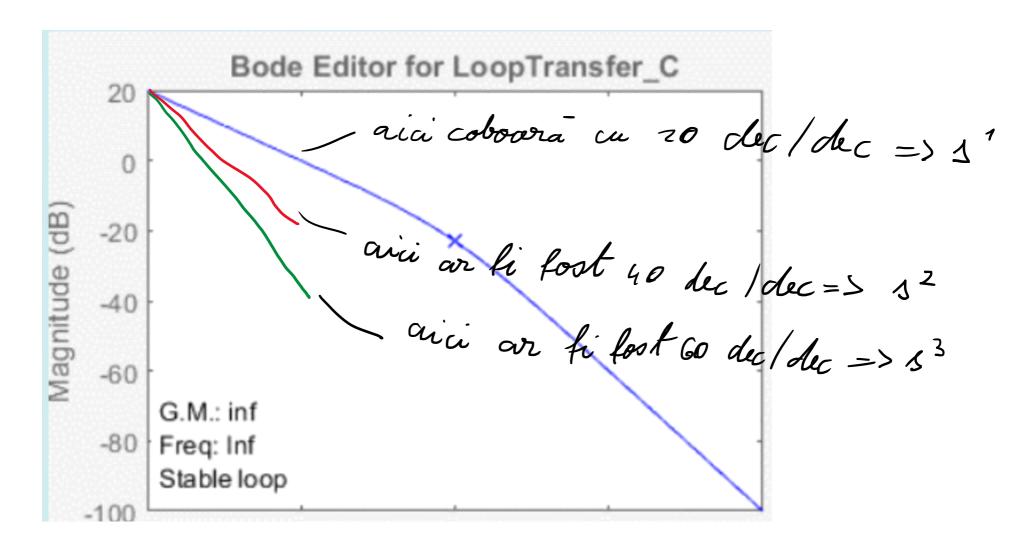
u = U\*sin(w\*t); % functia de intrare = 3\*sin(2\*t)

% dintr-o rezolvare a unui laborator, e mereu asa ig [a, f] = bode(num, den, w); F = deg2rad(f); y = U\*a\*sin(w\*t+F); plot(t, u, t, y);



Redirect catre cod

Am zis la exemplul anterior de integrator si derivator, daca te uiti aici la primul grafic vezi ca de la inceput scade cu 20 deb/dec



Astea-s integratoare, daca erau in sus erau derivatoare

Integrator => s^alpha la numitor Derivator => s^alpha la numarator

```
k = 1;

wf = 10;

T1 = 1 / wf;

s = tf('s');

G = k / (s^*(s^*T1 + 1)); derivator, era 1-ul la numarator

bode(G)
```

# b) Să se determine răspunsul sistemului in circuit inchis pentru $r(t) = \sin(t)$ . (1p)

```
G_inchis = feedback(G, 1);
[num, den] = tfdata(G_inchis); % tfdata iti da num si den din functia
G

t = 0:0.01:10; % il iei cat vrei tu

% din enunt
U = 1;
w = 1;
u = U*sin(w*t);

% dintr-o rezolvare a unui laborator, e mereu asa ig
[a, f] = bode(num, den, w);
F = deg2rad(f);
y = U*a*sin(w*t+F);
plot(t, u, t, y);
```