

# UNIK 4490 - Obligatorisk oppgave 1

David Kolden, davidko

2. oktober 2017

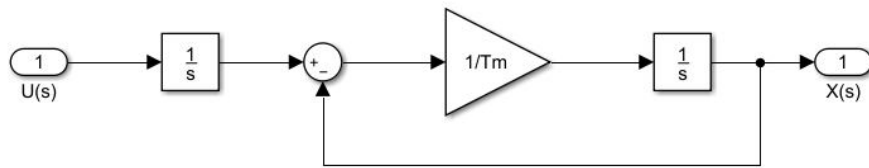
## 1 Øvelse 1

### 1.a

Finner poler ved å løse  $s(1 + T_M s) = 0$  som gir polene  $s = 0$  og  $s = -\frac{1}{T_M}$ . Systemet er stabilt for alle positive verdier av  $T_M$ .

### 1.b

Figur 1 viser blokkskjema for  $\frac{X(s)}{U(s)} = H(s) = \frac{1}{s(1+T_M s)}$



Figur 1: Blokkskjema for  $H(s)$

### 1.c

$H(s)$  har to poler og er derfor et andreordens system.

Setter  $U(s) = K(1 + T_D s)E(s)$ ,  $E(s) = R(s) - X(s)$ ,  $U(s) = K(1 + T_D s)(R(s) - X(s))$  sammen med  $H(s)$ :

$$X(s) = H(s)U(s) = H(s)K(1 + T_D s)(R(s) - X(s))$$

$$\begin{aligned}
X(s) &= H(s)K(1 + T_D s)R(s) - H(s)K(1 + T_D s)X(s) \\
X(s)(1 + H(s)K(1 + T_D s)) &= H(s)K(1 + T_D s)R(s) \\
\frac{X(s)}{R(s)} = H_C(s) &= \frac{H(s)K(1 + T_D s)}{1 + H(s)K(1 + T_D s)} \\
H_C(s) &= \frac{K(1 + T_D s)}{\frac{1}{H(s)} + K(1 + T_D s)}
\end{aligned}$$

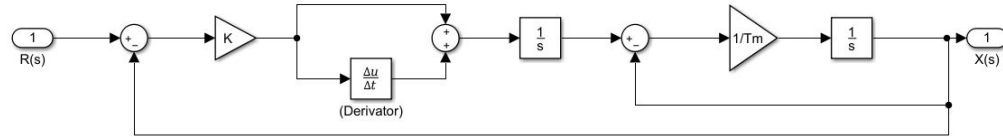
Setter inn for  $H(s)$ :

$$\begin{aligned}
H_C(s) &= \frac{K(1 + T_D s)}{s(1 + T_M s) + K(1 + T_D s)} \\
H_C(s) &= \frac{K(1 + T_D s)}{s^2 T_M + s + K T_D s + K} \\
H_C(s) &= \frac{(1 + T_D s)}{s^2 \frac{T_M}{K} + s(\frac{1}{K} + T_D) + 1}
\end{aligned}$$

Ser at systemet med kontroller fortsatt er et andreordens system.

### 1.d

Figur to viser blokkskjema for systemet med kontroller ( $H_C(s)$ )



Figur 2: Blokkskjema for  $H_C(s)$

### 1.e

$H_C(s)$  har ett nullpunkt og to poler. Nullpunktet finnes ved å sette telleren i  $H_C(s)$  til null, mens man finner polene ved å sette nevneren til null. Polene kan dermed finnes med uttrykket

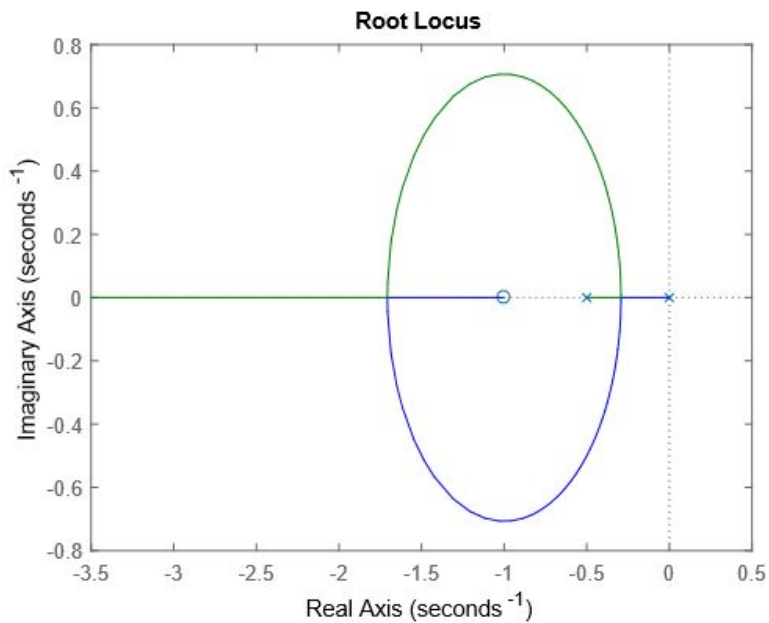
$$s = \frac{-(\frac{1}{K} + T_D) \pm \sqrt{(\frac{1}{K} + T_D)^2 - 4\frac{T_M}{K}}}{2\frac{T_M}{K}}$$

mens nullpunktene finnes med uttrykket

$$s = -\frac{1}{T_D}$$

Ved å sette inn for  $T_M = 2$  og  $T_D = 1$  får vi til slutt et nullpunkt i  $s = -1$  og to poler i

$$s = \frac{-(\frac{1}{K} + 1) \pm \sqrt{(\frac{1}{K} + 1)^2 - 4\frac{2}{K}}}{2\frac{2}{K}}$$



Figur 3: Locusplot av  $H_C$

Med  $K \approx 0.17$ , så er systemet

## 2 Øvelse 2

Et system kan verifiseres som stabilt for en kandidatfunksjon  $V(x, y)$  hvis

- $V(x, y) > 0 \quad \forall x \neq 0, y \neq 0$

- $V(x, y) = 0 \quad x = y = 0$
- $V(x, y) \rightarrow \infty \quad x \rightarrow \infty, y \rightarrow \infty$
- $\dot{V}(x, y) < 0$

Med en kandidatfunksjon

$$V(x, y) = x^2 + y^2$$

ser vi at kravene fra første, andre og tredje punkt er godkjente ettersom begge uttrykkene er kvadratiske.

Med systemet

$$\dot{x} = -y - x^3$$

$$\dot{y} = x - y^3$$

kan systemet verifiseres ved å finne  $\dot{V}(x, y)$ .

$$\dot{V}(x, y) = 2x\dot{x} + 2y\dot{y}$$

$$\dot{V}(x, y) = 2x(-y - x^3) + 2y(x - y^3)$$

$$\dot{V}(x, y) = -2xy - 2x^4 + 2xy - 2y^4$$

$$\dot{V}(x, y) = -x^4 - y^4$$

Vi ser at  $\dot{V}(x, y)$  er godkjent i forhold til det siste kravet ettersom  $x^4$  og  $y^4$  ikke kan bli negative.

### 3 Øvelse 3

3.a

3.b

3.c

3.d

3.e

3.f

3.g

3.h