

Grundlagen der Robotik

Übung 7

Abgabe am Donnerstag, 7. Dezember, vor der Vorlesung.

RHEINISCHE INFORMATIK VI FRIEDRICH-WILHELMS-UNIVERSITÄT BONN

AUTONOMOME INTELLIGENTE SYSTEME

Prof. Dr. Sven Behnke Friedrich-Hirzebruch-Allee 8

7.1) Zeichnen Sie ein Phasenporträt für folgendes System:

$$\frac{dx}{dt} = \alpha x - y - \alpha x(x^2 + y^2)$$

$$\frac{dy}{dt} = x + \alpha y - \alpha y(x^2 + y^2)$$

a = 0.5!

3 Punkte

7.2) Für jedes der folgenden Systeme:

Bestimmen Sie alle Fixpunkte der Systemdynamik und geben Sie an, ob diese asymptotisch stabil, stabil (aber nicht asymptotisch stabil) oder instabil sind!

a)
$$\dot{x} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -0.2 & 0 \end{pmatrix} x + \begin{pmatrix} 0 \\ 0.25 \end{pmatrix} u .$$

$$u = -3$$
.

4 Punkte

b) Nichtlineares Masse-Feder-System mit Dynamik: $m\ddot{q} = -k(q - aq^3) - c\dot{q}$,

m = 70 kg ist die Masse, k = 30 kg/s^2 ist die Federkonstante, a = 0.02 ist ein nichtlinearer Parameter der Feder und c = 15 kg/s ist die Dämpfungskonstante.

7 Punkte

7.3) Betrachten Sie das System:

$$\frac{dx}{dt} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & -2 \end{pmatrix} x + \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix} u, \qquad y = \begin{pmatrix} 1 & 0 \end{pmatrix} x,$$

mit Feedback u = -k y.

Zeichnen Sie die Eigenwerte in der komplexen Ebene als Funktion des Parameters k!Finden Sie heraus, ab welchem k das System instabil wird und zeichnen Sie diese Grenze ein! Markieren Sie die Eigenwerte für k=0 mit 'x', für $k\to\infty$ mit 'o' und für $k \rightarrow -\infty$ mit ' \square '!

Markieren Sie die Richtung zunehmender Verstärkungsfaktoren mit einem Pfeil!

6 Punkte