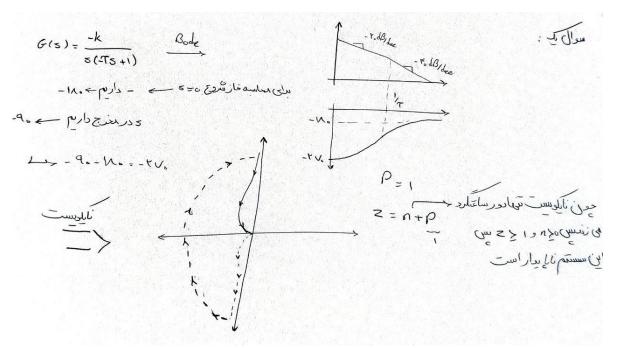


درس سیستمهای کنترل خطی دکتر حمیدرضا تقیراد پاسخ تمرین سری چهارم

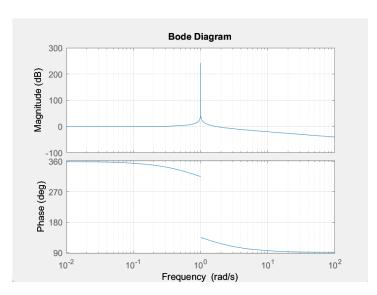
> ایمان بیدی ۴۰۱۱۶۵۰۳ هفته چهارم آبان ۱۴۰۳

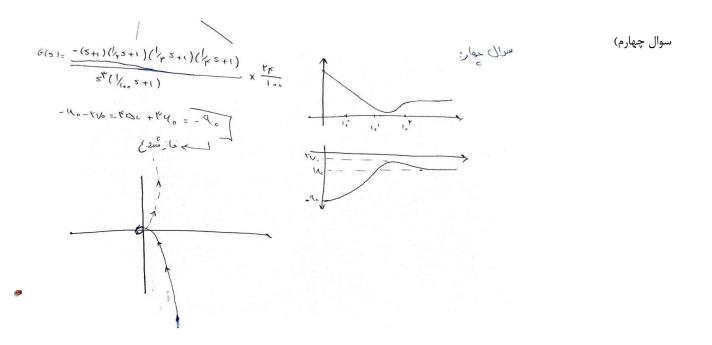


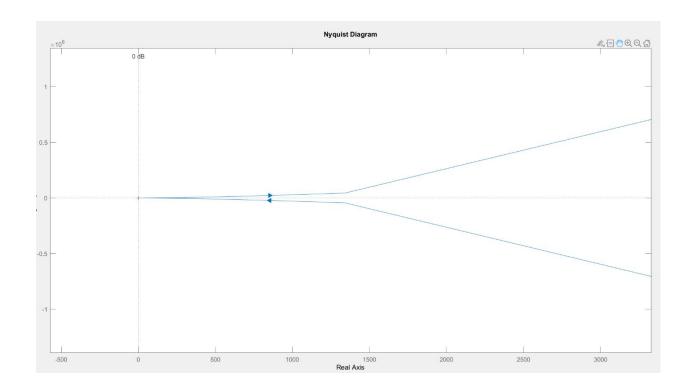
در حل دستی دیده می شود که چون سیستم خود دارای یک قطب ناپایدار است و به دلیل شکل و جهت گردش نمودار نایکویست نمی توان از طریق Z=۰ رسید پس سیستم در هر صورت ناپایدار است.

 $\frac{ds+1}{ds+1} \times e^{-\frac{7}{5}} \times \frac{s+1}{\frac{5}{5}} = e^{-\frac{7}{5}} \frac{1-\frac{7}{5}}{1+\frac{7}{5}} = \frac{1-\frac{$ 

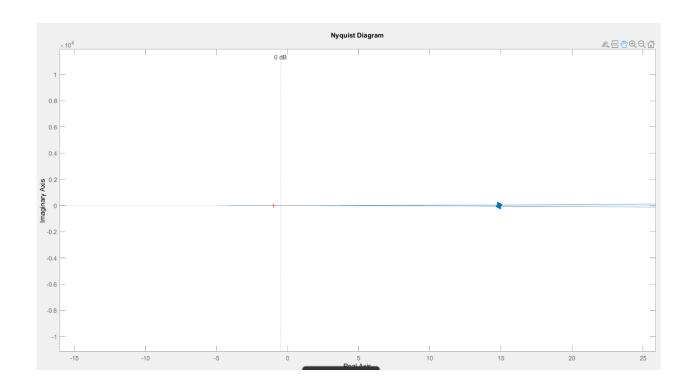
```
clc, clear close
num = [-1 1];
den = conv([1 0 1], [1]);
sys = tf(num,den);
bode(sys)
grid on
set
(findall(figure1),'type','line','linewidth',2)
```

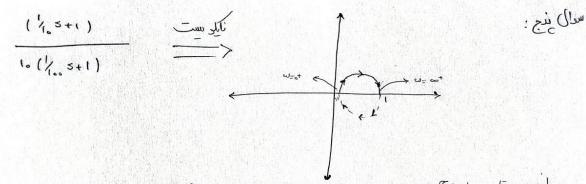






زوایای ورود و خروج در تحلیل دستی و کامپیوتری متفاوتاند اما هردو به عبور نایکوئیست از هر سه ناحیه دلالت دارند.





در آن ایم در آن از می از از آن ایم در مورد آن از می بالا معمول سه و سی از آن آن ۱ م با دارشی می بود مهمین مار می ساله در موزج کسر صورت آن ۲ - در بها و آن و در ای علی خرکیرلده در موزواندازه سر سر از کر در از ماری ایم و می سود می از در در این تعلی در در این تعلی است می سود می

