ARI 2018: Domácí úkol z přednášky č. 1

Cíl:

- Procvičit různé modely lineárních spojitých systémů, převody mezi nimi. Procvičit výpočet odezvy systému na počáteční podmínky a na vstupní signál.
- Procvičit související funkce Matlabu a toolboxů (stavový model a přenos, převody mezi nimi, výpočet odezvy na poč. podmínky a jednotkový skok). Přitom do domácího úkoly vždy vkládejte celý svůj kód i grafy. Řešení jednotlivých kroků v Matlabu obvykle znamená volání jediné funkce. Vřele ale doporučujme si s tím trochu pohrát. Pokud dnes věnujete použití Matlabu a toolboxy, různých objektů a příkazů dostatek času, mnohem víc ho ušetříte v budoucnu.
- Asi vám bude chvíli trvat, než si najdete vhodný způsob, jak do DU vkládat text, rovnice a grafy. Můžete použít MS Word, LaTeX, nebo cokoli jiného. Výsledek ale vždy nakonec převeďte do formátu PDF, který odevzdáte.

Zadání:

a) Napište datum svého narození a pak si z něj vygenerujte si své vlastní zadání DU pomocí funkce **hw_1_std**, kterou si stáhnete vedle.

Syntax pro volání funkce pro generování matic A, B, C a vektoru počátečních podmínek \boldsymbol{x}_{0}

$$[A, B, C, x0] = hw 1 std(dd, mm, yy)$$

dd - den vašeho narození, např. 03 mm - měsíc vašeho narození, např. 11 yy - poslední dvě číslice roku vašeho narození, např. 89

b) Pro lineární dynamický systém ve stavovém popisu

$$\dot{\boldsymbol{x}}(t) = \mathbf{A}\boldsymbol{x}(t) + \mathbf{B}u(t)$$

$$y(t) = \mathbf{C}\boldsymbol{x}(t)$$
(1),

vypočítejte vlastní čísla matice A - ručně i v Matlabu.

- c) V Matlabu vykreslete odezvu a odezvu na počáteční stav.
- d) Ručně vypočtete přenos zadaného systému a z něj
- e) ručně vypočtěte odezvu systému na jednotkový skok při nulových počátečních podmínkách (nulovém počátečním stavu).
- f) Přenos také vypočtěte Matlabem a to jak Control Systems Toolboxem, tak i Polynomial Toolboxem. U Polynomial Toolboxu použijte nejen příslušné funkce pro přenos, ale zkuste také postupovat krok po kroku matematickými operacemi. Vyzkoušejte si také konverze mezi různými modely.
- g) Z přenosu vypočtěte ručně i Matlabem (rozuměj toolboxy) zase zpět stavový model ale nějaký jiný než ten, se kterým jste začali.