



به نام خدا



دانشگاه تهران

دانشکده مهندسی برق و کامپیوتر

کنترل دیجیتال

تمرین شماره ۳

نام و نام خانوادگی	محیا شهشهانی
شماره دانشجویی	۸۱۰۱۹۹۵۹۸
تاریخ ارسال گزارش	۱۵ اردیبهشت ۱۴۰۳

Table of Contents

سوال ۱.....	۳
سوال ۲.....	۵
سوال ۳.....	۷
سوال ۴.....	۱۱
سوال ۵.....	۱۳
سوال ۶.....	۱۵
سوال ۷.....	۱۶

سوال ۱

همواره نرم نمرال و بیعیال

معملاً در مسائل - ۱۱۰۱۹۹۵۹۸

(الف)

$$G = \frac{s+r}{s^2+ks} \quad s \rightarrow \infty \quad G(s) = 0 \rightarrow \text{مخرج در } s^2$$

مخرج در s^2

$z=1$ مخرج در z

$$G_D = K_D \cdot \frac{(z+1)(z-e^{-rT})}{(z-e^{-krT})(z-1)}$$

$$z = e^{Tz_i} \leftarrow s = z_i \quad \text{برای هر مخرج مناسبت در } s$$

$$z = e^{-rT} \leftarrow s = -r$$

$$z = e^{Tp_i} \leftarrow s = p_i \quad \text{برای هر صفت مناسبت در } s$$

$$\lim_{s \rightarrow 0} G(s) = \frac{r}{r} = \lim_{z \rightarrow 1} G_D(z) = \frac{r \cdot (1-e^{-rT})}{(1-e^{-krT})} \cdot K_D$$

با صفت مناسبت در s صفت در مخرج

مخرج در z صفت در مخرج

$$\Rightarrow K_D = \frac{(1-e^{-krT})}{(1-e^{-rT})} \cdot \frac{1}{r} \Rightarrow G_D = \frac{(1-e^{-krT})}{r(1-e^{-rT})} \cdot \frac{(z+1)(z-e^{-rT})}{(z-1)(z-e^{-krT})}$$

$$G_D(z) = z \{ G_C(s) \}$$

(ب) حتماً پاسخ صحیح:

$$\rightarrow G_C(s) = \frac{s}{(s+r)(s+k)} = \frac{-1}{s+r} + \frac{r}{s+k} = \frac{-1}{1-e^{-rT}z^{-1}} + \frac{r}{1-e^{-krT}z^{-1}}$$

$$= \frac{1-e^{-krT}z^{-1} - 1 + e^{-rT}z^{-1}}{(1-e^{-rT}z^{-1})(1-e^{-krT}z^{-1})}$$

$$G_1(s) = \frac{10}{s+10}$$

(پ)

$$s \rightarrow \frac{\omega_0}{\tan(\frac{\omega_0 T}{r})} \cdot \frac{1-z^{-1}}{1+z^{-1}}$$

$$G_D(z) = \frac{10}{\frac{\omega_0}{\tan(\frac{\omega_0 T}{r})} \cdot \frac{1-z^{-1}}{1+z^{-1}} + 10}$$

$$= \frac{10(z+1) \tan(\frac{\omega_0 T}{r})}{\omega_0(z-1) + 10 \tan(\frac{\omega_0 T}{r})(1+z)}$$

$$G(s) = \frac{1}{(s+r)(s+\omega)} \rightarrow G_D(z) = z \left\{ \frac{1-e^{-Ts}}{s} G(s) \right\} \quad \text{2) صفنا بإسغله}$$

$$\begin{aligned} \rightarrow z \left\{ \frac{(1-e^{-Ts})}{s} \cdot \frac{1}{s+r} \cdot \frac{1}{s+\omega} \right\} &= (1-z^{-1}) z \left\{ \frac{1/\omega}{s} + \frac{-1/r}{s+r} + \frac{1/\omega}{s+\omega} \right\} \\ &= (1-z^{-1}) \left(\frac{1}{\omega} \cdot \frac{1}{1-z^{-1}} - \frac{1}{r} \cdot \frac{1}{1-e^{-rT}z^{-1}} + \frac{1}{\omega} \cdot \frac{1}{1-e^{-\omega T}z^{-1}} \right) \\ &= (z-1) \left(\frac{1}{\omega} \cdot \frac{1}{(z-1)} - \frac{1}{r} \cdot \frac{1}{(z-e^{-rT})} + \frac{1}{\omega} \cdot \frac{1}{(z-e^{-\omega T})} \right) \\ &= \frac{z-1}{\omega} \left(\frac{r}{z-1} - \frac{\omega}{(z-e^{-rT})} + \frac{r}{z-e^{-\omega T}} \right) + r(z-1)(z-e^{-rT}) \\ &= \frac{(z-1) \left(r(z-e^{-rT})(z-e^{-\omega T}) - \omega(z-1)(z-e^{-\omega T}) \right)}{\omega(z-1)(z-e^{-rT})(z-e^{-\omega T})} \end{aligned}$$

$$= \frac{r(z^2 + e^{-rT} - ze^{-rT} - ze^{-\omega T}) - \omega(z^2 + e^{-\omega T} - ze^{-\omega T} - z) + r(z^2 + e^{-rT} - z - ze^{-rT})}{\omega(z-e^{-rT})(z-e^{-\omega T})}$$

$$= \frac{r e^{-rT} - \omega z e^{-rT} + r z e^{-\omega T} - \omega e^{-\omega T} + r e^{-rT} + r z}{\omega(z-e^{-rT})(z-e^{-\omega T})}$$

$$s \rightarrow \frac{1-z^{-1}}{T} \quad G(s) = \frac{s+1}{(s+r)(s+f)}$$

2) ساهل مقلوب

$$\begin{aligned} \rightarrow G_D(z) &= \frac{(1-z^{-1})/T}{\left(\frac{(1-z^{-1})}{T} + r\right) \left(\frac{(1-z^{-1})}{T} + f\right)} = \frac{(1-z^{-1})}{(1-z^{-1}+rT)(1-z^{-1}+fT)} \\ &= \frac{(z-1)}{(z+rTz-1)(z+fTz-1)} \end{aligned}$$

سوال ۲

۲- الف)

$$G(s) = \frac{\omega_n^r}{s^r + r\zeta\omega_n s + \omega_n^2}$$

$$G_D(z) = \frac{\omega_n^r}{\left(\frac{z-1}{T}\right)^r + r\zeta\omega_n\left(\frac{z-1}{T}\right) + \omega_n^2}$$

$$G_D(z) = \frac{\omega_n^r}{\left(\frac{z-1}{Tz}\right)^r + r\zeta\omega_n\left(\frac{z-1}{Tz}\right) + \omega_n^2}$$

$$G_D(z) = \frac{(1 - e^{-r\zeta\omega_n T})^r (1 - e^{-(r\zeta\omega_n + \omega_n\sqrt{r^2-1})T})^r}{r^2 (z - e^{-(r\zeta\omega_n - \omega_n\sqrt{r^2-1})T}) (z - e^{-(r\zeta\omega_n + \omega_n\sqrt{r^2-1})T})} (z+1)$$

$$G_D = K_p \frac{(z+1)}{(z - e^{-(r\zeta\omega_n - \omega_n\sqrt{r^2-1})T}) (z - e^{-(r\zeta\omega_n + \omega_n\sqrt{r^2-1})T})}$$

$$\lim_{z \rightarrow 1} G_D = K_p \cdot \frac{2}{(1-P_1)(1-P_2)} = \lim_{s \rightarrow 0} G(s) = 1$$

$$\Rightarrow K_p = \frac{(1-P_1)(1-P_2)}{2}$$

ب) اوس تفاضل مستقیم لزوماً پایدار نیست و حتماً ناپایدار

$$\text{پایدار} \rightarrow \text{Re}(s) < 0 \rightarrow \text{Re}\left(\frac{z-1}{T}\right) < 0 \rightarrow \text{Re}(z-1) < 0 \rightarrow \text{Re}(z) < 1$$

$$z = \sigma + j\omega \Rightarrow \text{Re}(\sigma + j\omega) < 1 \rightarrow \text{Re}(\sigma) < 1 \rightarrow \text{قطب‌های این معادله پایدار است}$$

$$G_D(z) = \frac{\omega_n^r}{\left(\frac{z-1}{T}\right)^r + r\zeta\omega_n\left(\frac{z-1}{T}\right) + \omega_n^2} = \frac{\omega_n^r}{\frac{z^r - rz + 1}{T^r} + \frac{r\zeta\omega_n}{T}z - \frac{r\zeta\omega_n}{T} + \omega_n^2}$$

$$z = -\left(\frac{r\zeta\omega_n}{T} - \frac{r}{T}\right) \pm \sqrt{\left(\frac{r}{T}\right)^2 - \left(\frac{1}{T} - \frac{r\zeta\omega_n}{T} + \omega_n^2\right)}$$

$$= 1 - \zeta\omega_n \pm \sqrt{(1 + \zeta^2\omega_n^2 - r\zeta\omega_n)(1 + \zeta^2\omega_n^2 - \omega_n^2 T)}$$

$$z = 1 - \zeta\omega_n \pm \omega_n \sqrt{\zeta^2 T - 1} \rightarrow \text{مقادیر تابع تبدیل}$$

برای پایدار بودن این سیستم، باید دایره واحد را از خود بیرون بماند. اگر دایره واحد را از خود بیرون نماند، سیستم ناپایدار خواهد بود. این سیستم را می‌توان با تغییر پارامترها پایدار کرد.

ادامه ۲.ب) روش تعادل معکوس:

$$\operatorname{Re}(s) < 0$$

$$\operatorname{Re}\left(\frac{z-1}{Tz}\right) < 0 \xrightarrow{z=\sigma+j\omega} \operatorname{Re}\left(\frac{\sigma+j\omega-1}{T\sigma+Tj\omega}\right) > 0$$

$$\Rightarrow \operatorname{Re}\left\{\frac{(\sigma+j\omega-1)(\sigma-j\omega)}{\sigma^2+\omega^2}\right\} = \left\{\frac{\sigma^2+\omega^2-\sigma+j\omega}{\sigma^2+\omega^2}\right\} < 0$$

$$\Rightarrow (\sigma^2+\omega^2-\sigma) < 0 \Rightarrow \left(\sigma-\frac{1}{2}\right)^2+\omega^2 < \frac{1}{4} \rightarrow \text{یک دایره در صفحه } z$$

با شعاع $\frac{1}{2}$ و مرکز $\frac{1}{2}$.

خود این دایره همسایه دایره واحد قرار می‌گیرد و مثل دایره‌های دیگر.

مبنای روش تعادل معکوس این است که $G(s)$ باید با $G(z)$ همبسته باشد.

(ب)

$$z = 0.5$$

$$\omega_n = 5 \text{ rad/sec}$$

$$T = 0.2$$

$$\rightarrow G(s) = \frac{25}{s^2 + 5s + 25} \rightarrow -2.5 \pm j4.33$$

$$\Rightarrow G_o(z) = \frac{(1 - e^{sT(-2.5 + j4.33)})(1 - e^{sT(-2.5 - j4.33)})(z+1)}{2(z - e^{sT(-2.5 + j4.33)})(z - e^{sT(-2.5 - j4.33)})}$$

```
1 num = [25];
2 den = [1 5 25];
3 Gs = tf(num, den);
4
5 Ts = 0.2;
6 Gz = c2d(Gs, Ts, 'matched');
7 plot(Gz);
```

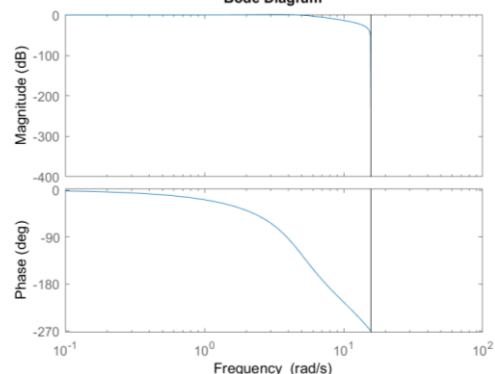
Command Window

```
Numerator: {[0 0.2910 0.2910]}
Denominator: {[1 -0.7859 0.3679]}
Variable: 'z'
IODelay: 0
InputDelay: 0
OutputDelay: 0
Ts: 0.2000
TimeUnit: 'seconds'
InputName: {''}
InputUnit: {''}
InputGroup: [1x1 struct]
OutputName: {''}
OutputUnit: {''}
OutputGroup: [1x1 struct]
```

fx

بررسی تابع تبدیل با روش صفر و قطب تطبیق یافته در متلب:

Bode Diagram



پاسخ فرکانسی فیلتر

$$H(s) = \frac{s+1}{0,1s+1} \quad \text{نقطه قطب} \quad s \rightarrow \frac{z-1}{T} \Rightarrow \frac{\frac{z-1}{T} + 1}{0,1\left(\frac{z-1}{T}\right) + 1}$$

$$G_D(z) = \frac{z-1+T}{0,1z-0,1+T}$$

$$\text{صفر} \rightarrow z = 1 - T \xrightarrow{T=0,25} z = 0,75$$

$$\text{قطب} \rightarrow z = 1 - 10T \rightarrow z = -1,5$$

نقطه قطب خارج واحد

$$\text{نقطه قطب} \rightarrow s \rightarrow \frac{z-1}{Tz}$$

$$\frac{\frac{z-1}{Tz} + 1}{0,1\left(\frac{z-1}{Tz}\right) + 1} = \frac{z-1+Tz}{0,1z-0,1+Tz}$$

$$\text{صفر} \rightarrow z = \frac{1}{T+1} \xrightarrow{T=0,25} \frac{1}{1,25} = 0,8$$

$$\text{قطب} \rightarrow z = \frac{0,1}{T+0,1} \xrightarrow{T=0,25} \frac{0,1}{0,35} = 0,29$$

$$\text{صفر و قطب} \quad \text{نقطه قطب} \quad s \rightarrow \infty \quad H(s) = 10 \quad \text{صفر یا قطب} \quad \text{در نقطه بی نهایت}$$

$$\text{این} \rightarrow \Phi_i \Rightarrow s = -\frac{1}{0,1} = -10 \Rightarrow z = e^{-10T}$$

$$z_i \Rightarrow s = -1 \Rightarrow z = e^{-T}$$

$$G_D = \lim_{z \rightarrow 1} K_P \frac{(z - e^{-T})}{(z - e^{-10T})} = \lim_{s \rightarrow 0} H(s) = 10$$

$$= K_P \frac{(1 - e^{-T})}{(1 - e^{-10T})} = 10 \rightarrow K_P = 10 \frac{(1 - e^{-10T})}{(1 - e^{-T})}$$

$$\Rightarrow G_D = \frac{10(1 - e^{-10T})}{(1 - e^{-T})} \cdot \frac{(z - e^{-T})}{(z - e^{-10T})} \xrightarrow{T=0,25} \frac{10(1 - 0,018)}{(1 - 0,78)} \cdot \frac{(z - 0,78)}{(z - 0,018)}$$

$$= \frac{9,7}{0,22} \cdot \frac{(z - 0,78)}{(z - 0,018)}$$

ج) $s \rightarrow \frac{r}{T} \frac{z-1}{z+1}$, $H_D(z) = \frac{\frac{r}{T} \frac{z-1}{z+1} + 1}{0.1 \cdot \frac{r}{T} \cdot \frac{z-1}{z+1} + 1} = \frac{rz - r + Tz + T}{0.1rz - 0.1r + Tz + T}$

$\xrightarrow{1-\infty} z = \frac{r-T}{T+r} = \frac{T=0.1r}{1,1r} = 0.1$

$\xrightarrow{1-\infty} z = \frac{0.1r-T}{T+0.1r} = \frac{-0.05}{0.15} = -0.1$

د) $s \rightarrow \frac{\omega_0}{\tan\left(\frac{\omega_0 T}{r}\right)} \frac{z-1}{z+1}$ $H_D(z) = \frac{A \frac{z-1}{z+1} + 1}{0.1 \cdot A \left(\frac{z-1}{z+1}\right) + 1}$

$= \frac{Az - A + z + 1}{0.1 \cdot A \cdot z - 0.1 \cdot A + z + 1}$

$\xrightarrow{1-\infty} z = \frac{1-A}{A+1}$

$\xrightarrow{1-\infty} z = \frac{0.1A-1}{1+0.1A}$

ه) $H_{az} = z \left\{ \frac{1-e^{-Ts}}{s} H(s) \right\}$

$= (1-z^{-1}) z \{ H(s) \}$

$\frac{10(s+1)}{s+10} \rightarrow \psi$

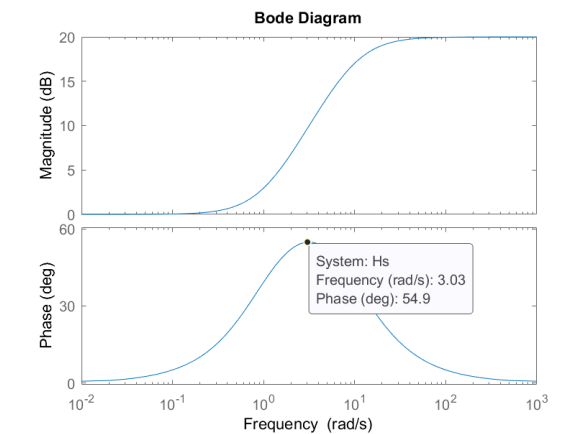
$H(s) = \sum_{p_i} \text{Res } X_p \frac{1}{1-e^{-T(s-p)}} = \lim_{p \rightarrow -10} (10)(p+1) \cdot (p+10) \cdot \frac{1}{p+10} \cdot \frac{1}{1-e^{-T(s-p)}}$

$\Rightarrow 10(-9) \frac{1}{1-e^{-T(s+10)}} \Big|_{s=\frac{1}{T} \ln(z)} = \frac{-90}{1-z^{-1}e^{-10T}}$

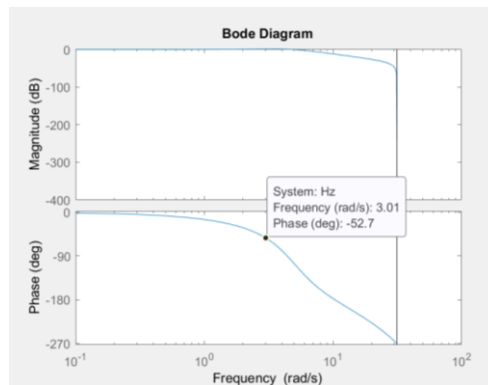
$\Rightarrow H_D(z) = (1-z^{-1}) \left(\frac{-90}{1-z^{-1}e^{-10T}} \right) \xrightarrow{1-\infty} z = e^{-10T} = e^{-1} = 0.37$

$\xrightarrow{1-\infty} z = 1$

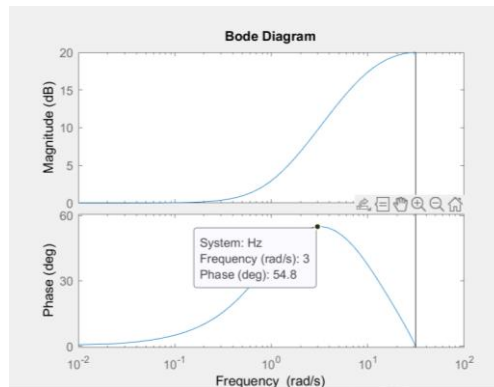
خود تابع تبدیل کنترل کننده پیش فاز حدود ۵۵ درجه در فرکانس ۳ رادیان تزریق میکند.



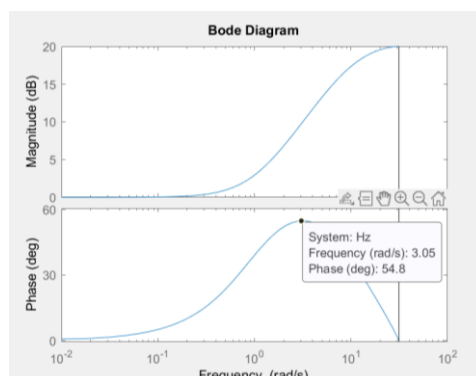
روش صفر و قطب تطبیق یافته:



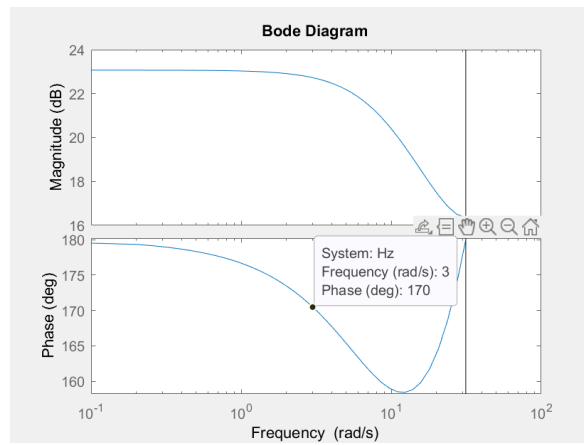
روش تبدیل دو خطی:



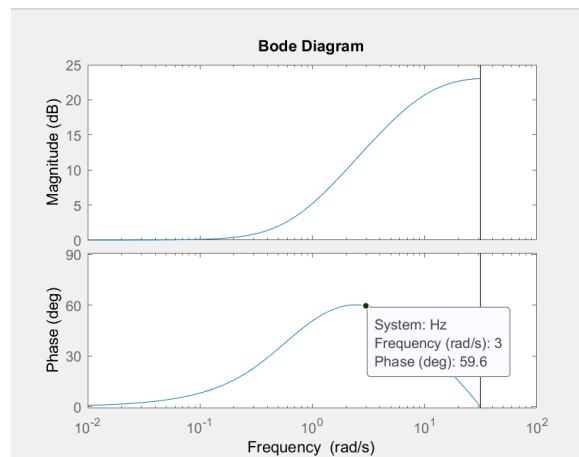
روش پیشتاب فرکانسی:



روش حفظ پاسخ ضربه فیلتر:

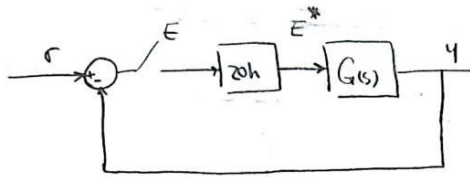


روش حفظ پاسخ پله فیلتر:



سوال ۴

-۴



$$E(s) = r(s) - y(s) \rightarrow E(s) = r(s) - E^*(s) G(s) \rightarrow E^*(s) = r(s) - E^*(s) G(s)$$

$$E^*(s) G(s) = y(s) \Rightarrow E^*(s) = \frac{r(s)}{1 + G(s)} \quad (*)$$

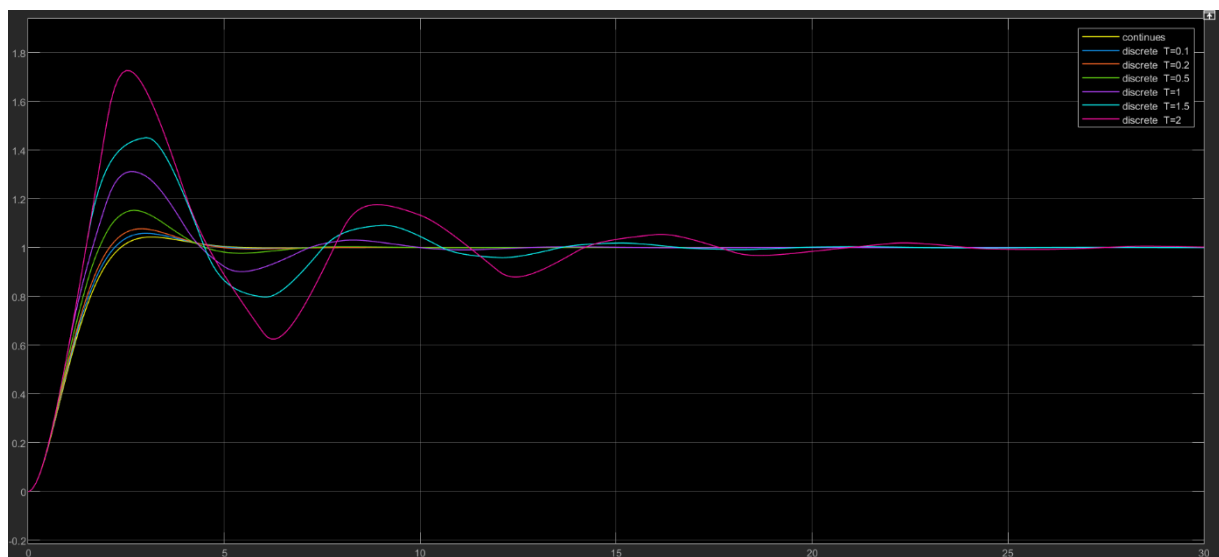
$$\Rightarrow E^*(s) G(s) = y(s)$$

$$\stackrel{(*)}{\Rightarrow} y(s) = \frac{r(s)}{1 + G(s)} \cdot G(s) \Rightarrow \frac{y(s)}{r(s)} = \frac{G(s)}{1 + G(s)}$$

$$\Rightarrow \frac{y(z)}{r(z)} = \frac{G(z)}{1 + G(z)}$$

فاز کسره

$$\rightarrow z\{G(s)\} = z\left\{\frac{r}{s(s+r)}\right\} = z\left\{\frac{1}{s} + \frac{-1}{s+r}\right\} \Rightarrow \frac{1}{1-z^{-1}} - \frac{1}{1-e^{-rT}} z^{-1} \quad G(z)$$

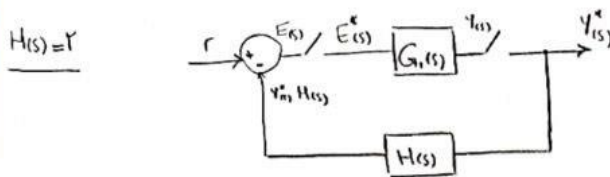


مشاهده میکنیم که با افزایش زمان نمونه برداری، مدت زمان رسیدن به حالت پایدار و همچنین میزان فراجهش افزایش می یابد.

زمان نمونه برداری	زمان نشست	فراجش
پیوسته	۴.۲	۴.۳٪
0.1	۴.۳	۵.۸٪
0.2	۴.۳	۷.۷٪
0.5	۵.۹	۱۵.۳٪
1	۹	۳۱.۲٪
1.5	۱۳	۴۵٪
2	۱۹.۸	۷۲.۴٪

در ابتدا تغییرات زمان نشست و فراجش به نسبت کم است اما پس از آنکه زمان نمونه برداری را از ۰.۵ افزایش می‌دهیم هر دو پارامتر به میزان قابل توجهی تغییر میکنند.

سوال ٥



الف - ١٥
مسئله ١٥

$$E(s) = R(s) - Y(s) H(s) \quad \rightarrow \quad E(s) = R(s) - Y(s) H(s) \xrightarrow{(*)} E(s) = R(s) - E(s) G_1(s) H(s)$$

$$E(s) G_1(s) = Y(s) \quad \rightarrow \quad E(s) G_1(s) = Y(s) \quad \Rightarrow \quad E(s) = \frac{R(s)}{1 + G_1(s) H(s)}$$

$$\Rightarrow E(z) = \frac{R(z)}{1 + G_1(z) H(z)}$$

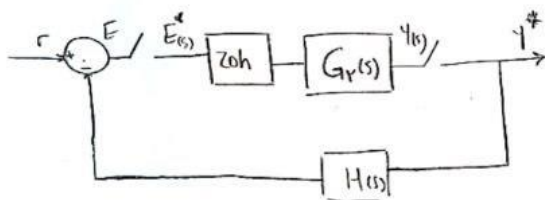
$$\Rightarrow K_p = \lim_{z \rightarrow 1} G_1(z) H(z) = 1$$

$$G_1(s) = \left(\frac{1}{s} + \frac{1}{s+1} \right) \omega = \frac{\omega}{1} \left(\frac{1}{s} - \frac{1}{s+1} \right) \Rightarrow \frac{\omega}{1} \left(\frac{1}{1-z^{-1}} - \frac{1}{1-e^{-1}z^{-1}} \right)$$

$$\Rightarrow K_p = \lim_{z \rightarrow 1} \frac{\omega}{1} \left(\frac{1}{1-z^{-1}} - \frac{1}{1-e^{-1}z^{-1}} \right) = \infty$$

$$K_v = \lim_{z \rightarrow 1} \frac{(1-z^{-1})}{T} \cdot \frac{\omega}{1} \left(\frac{1}{1-z^{-1}} - \frac{1}{1-e^{-1}z^{-1}} \right) = \frac{\omega}{1} T = \frac{1}{1}$$

$$K_a = \lim_{z \rightarrow 1} \frac{(1-z^{-1})^2}{T^2} \cdot \frac{\omega}{1} \left(\frac{1}{1-z^{-1}} - \frac{1}{1-e^{-1}z^{-1}} \right) = 0$$



مسئله ١٥

$$E(s) = R(s) - Y(s) H(s) \quad \rightarrow$$

$$E(s) Zoh G_r(s) = Y(s) \quad \rightarrow \quad Y(s) = E(s) (Zoh G_r(s)) \quad \left. \begin{array}{l} E(s) = R(s) - Y(s) H(s) \\ E(s) = R(s) - E(s) (Zoh G_r(s)) H(s) \end{array} \right\} \Rightarrow E(s) = \frac{R(s)}{1 + (Zoh G_r(s)) H(s)}$$

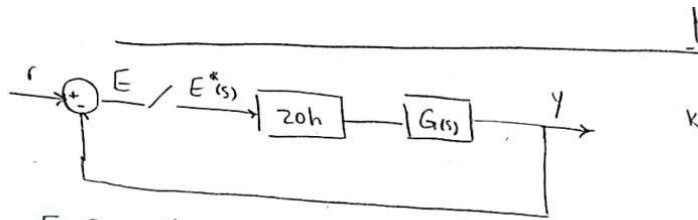
$$\Rightarrow E(s) = \frac{R(s)}{1 + (Zoh G_r(s)) H(s)}$$

$$z \left\{ \frac{1-e^{-Ts}}{s} \cdot \frac{1}{s} \right\} = (1-z^{-1}) z \left\{ \frac{1}{s^2} \right\} = (1-z^{-1}) \cdot \frac{Tz}{(z-1)^2} = \frac{Tz(1-z^{-1})}{z^2(1-z^{-1})^2} = \frac{Tz^{-1}}{1-z^{-1}}$$

$$\Rightarrow K_p = \lim_{z \rightarrow 1} \frac{Tz^{-1}}{1-z^{-1}} = \infty$$

$$K_a = \lim_{z \rightarrow 1} \frac{(1-z^{-1})^2}{T^2} \cdot \frac{Tz^{-1}}{1-z^{-1}} = 0$$

$$K_v = \lim_{z \rightarrow 1} \frac{T(1-z^{-1})}{T} \cdot \frac{z^{-1}}{1-z^{-1}} = 1$$



$$H(s) = 1$$

(-)

$$K_p = \lim_{s \rightarrow 0} G(s) = \infty$$

بلاسي بول

$$K_v = \lim_{s \rightarrow 0} s \frac{1_0}{s+1} = 1_0$$

$$K_a = \lim_{s \rightarrow 0} s^2 \frac{1_0}{s+1} = 0$$

$$E(s) = R(s) - Y(s)$$

$$E^*(s) Zoh(s) G(s) = Y(s)$$

$$\Rightarrow E(s) = R(s) - E^*(s) Zoh(s) G(s)$$

$$\Rightarrow E(s) = R(s) - E^*(s) (Zoh G)^*(s)$$

$$\Rightarrow E(s) = \frac{R(s)}{1 + (Zoh G)^*(s)}$$

$$\Rightarrow z \left\{ \frac{1-e^{-Ts}}{s} \cdot \frac{1_0}{s(s+1)} \right\}$$

$$= (1-z^{-1}) z \left\{ \frac{1_0}{s^2(s+1)} \right\} = 1_0 (1-z^{-1}) z \left\{ \frac{-1}{s} + \frac{1}{s^2} + \frac{1}{s+1} \right\}$$

بلاسي بول

$$= 1_0 (1-z^{-1}) \left(\frac{-1}{1-z^{-1}} + \frac{Tz^{-1}}{(1-z^{-1})^2} + \frac{1}{1-e^{-T}z^{-1}} \right)$$

$$K_p = \lim_{z \rightarrow 1} \left(-1_0 + \frac{1_0 T z^{-1}}{1-z^{-1}} + \frac{1_0 (1-z^{-1})}{1-e^{-T}z^{-1}} \right) = \infty$$

$$K_v = \lim_{z \rightarrow 1} \frac{(1-z^{-1})}{T} \left(-1_0 + \frac{1_0 T z^{-1}}{1-z^{-1}} + \frac{1_0 (1-z^{-1})}{1-e^{-T}z^{-1}} \right) = 1_0 z^{-1} = 1_0 \rightarrow \text{I} \text{ (بلاسي بول)}$$

$$K_a = \lim_{z \rightarrow 1} \frac{(1-z^{-1})^2}{T^2} \left(-1_0 + \frac{1_0 T z^{-1}}{1-z^{-1}} + \frac{1_0 (1-z^{-1})}{1-e^{-T}z^{-1}} \right) = 0$$

$$Z_{0,15}^{inner} \leftarrow 1/2 \quad 0.5 \quad \leftarrow \quad \frac{1}{1.0} > \exp\left(\frac{-\delta \pi}{\sqrt{1-\xi^2}}\right) \quad \leftarrow \quad 1/2 \quad \text{با 0.5}$$

$$Z \left\{ \frac{1 - e^{-Ts}}{s} \cdot \frac{k}{s(s+1)} \right\} = (1 - z^{-1})k Z \left\{ \frac{1}{s^2(s+1)} \right\} = (1 - z^{-1}) \cdot k \cdot Z \left\{ \frac{1}{s^2(s+1)} \right\}$$

$$= k(1-z^{-1}) \left(\frac{Tz^{-1}}{(1-z^{-1})^r} + \frac{0.1\omega}{1-e^{-rT}z^{-1}} - \frac{0.1\omega}{1-z^{-1}} \right)$$

$$\Rightarrow K_v = \lim_{z \rightarrow 1} \frac{(1-z^{-1})}{T} \cdot K(1-z^{-1}) \left(\frac{Tz^{-1}}{(1-z^{-1})^2} + \frac{0.1 \Delta}{1-e^{-T\Delta} z^{-1}} - \frac{0.1 \Delta}{1-z^{-1}} \right)$$

$$p_{in} = \frac{kz^{-1}}{z+1} \xrightarrow[\omega=0]{\omega=\infty} k \rightarrow k > 1 \rightarrow K > 1$$

$$\frac{V\pi}{\omega d} = 10T = \frac{V\pi}{\omega \sqrt{1-\epsilon^2}} = \frac{V\pi}{1.2 \sqrt{0.4975}} = \frac{V\pi}{1.2 \times 0.89} = 10T = \frac{V\pi}{1.2} \rightarrow T = 0.12V$$

$$\frac{\frac{rK/s}{1 + rK/s(s+r)}}{1 + rK/s(s+r)} = \frac{rK}{s^2 + rs + rK} \rightarrow \omega_n^r = rK \rightarrow \frac{\omega_n^r}{r} = rK/r = K$$

۷- جواب سوالات قبل :

$$(Zoh G)^* = \mathcal{Z} \left\{ \frac{1-e^{-Ts}}{s} \cdot \frac{1}{s(s+1)} \right\} = (1-z^{-1}) \mathcal{Z} \left\{ \frac{1}{s^2} + \frac{-1}{s} + \frac{1}{s+1} \right\}$$

$$= (1-z^{-1}) \left(\frac{z^{-1}T}{(1-z^{-1})^2} - \frac{1}{1-z^{-1}} + \frac{1}{1-e^{-T}z^{-1}} \right), \quad \frac{Y(z)}{R(z)} = \frac{(Zoh G)(z)}{1+(Zoh G)z}$$

$$= \frac{Tz^{-1}}{(1-z^{-1})} - 1 + \frac{(1-z^{-1})}{1-e^{-T}z^{-1}}$$

$T_s = \frac{K}{\sum \omega_n}$, $0.5 \Rightarrow \exp\left(\frac{-\delta\pi}{\sqrt{1-\delta^2}}\right)$

بالا
و
پایین

بالا و پایین $\rightarrow \frac{Y(z)}{R(z)} = \frac{z^{-1}/(1-z^{-1}) - 1 + \frac{1-z^{-1}}{1-e^{-T}z^{-1}}}{1 + \frac{z^{-1}}{1-z^{-1}} - 1 + \frac{1-z^{-1}}{1-e^{-T}z^{-1}}}$

$$= \frac{\frac{z^{-1}}{1-z^{-1}} - 1 + \frac{1-z^{-1}}{1-e^{-T}z^{-1}}}{\frac{z^{-1}}{1-z^{-1}} + \frac{1-z^{-1}}{1-e^{-T}z^{-1}}} = \frac{z^{-1}(1-e^{-T}z^{-1}) + (1-z^{-1})^2 - (1-e^{-T}z^{-1})}{z^{-1}(1-e^{-T}z^{-1}) + (1-z^{-1})^2}$$

$\mu T=1 : \frac{-r + e + z}{-1 + e - ez + z^2e}$

این دو عبارت را مساوی می‌کنیم

$\mu T=0.5 : \frac{re^{1/2} - r + rz - e^{1/2}z}{-1 + re^{1/2} - re^{1/2}z + re^{1/2}z^2}$

با هم مساوی می‌کنیم و از آنجا که

$\omega_n=1 \quad \delta=0.2 \leftarrow T=1$

$\omega_n=1 \quad \delta=0.4 \leftarrow T=0.5$

$T=1 \rightarrow z = \frac{1}{F} \pm j \sqrt{\frac{Fe^T - Fe}{Fe^T}}, \quad z = \frac{1}{F} \pm j \sqrt{\frac{1Fe - 1Fe^{1/2}}{Fe}} \cdot \frac{1}{F}$

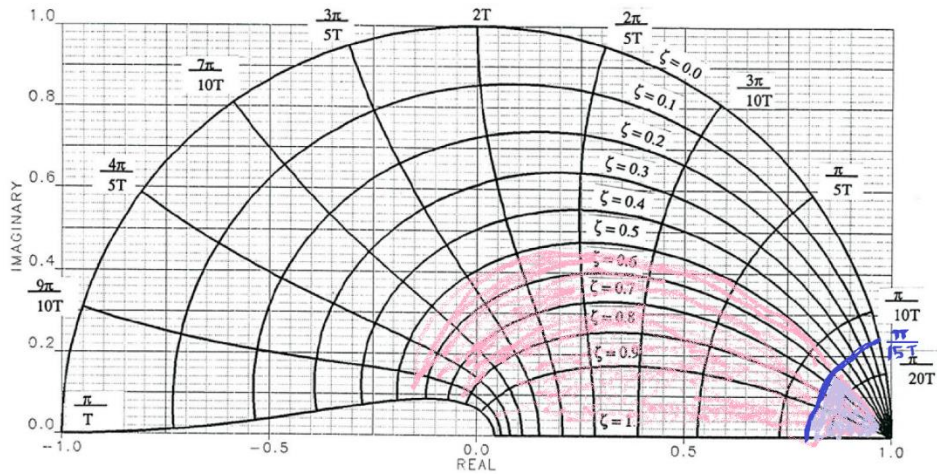
$T=1$
 $0.5 \Rightarrow \exp\left(\frac{-0.2\pi}{\sqrt{1-0.2^2}}\right) = \exp\left(\frac{-0.2\pi}{0.98}$

$T=0.5$
 $0.5 \Rightarrow \exp\left(\frac{-0.4\pi}{\sqrt{1-0.4^2}}\right) = \exp\left(\frac{-0.4\pi}{0.92}$

$\omega_n \leq \frac{\omega_s}{F_s}$, $\delta > 0.5$ اصل معادله

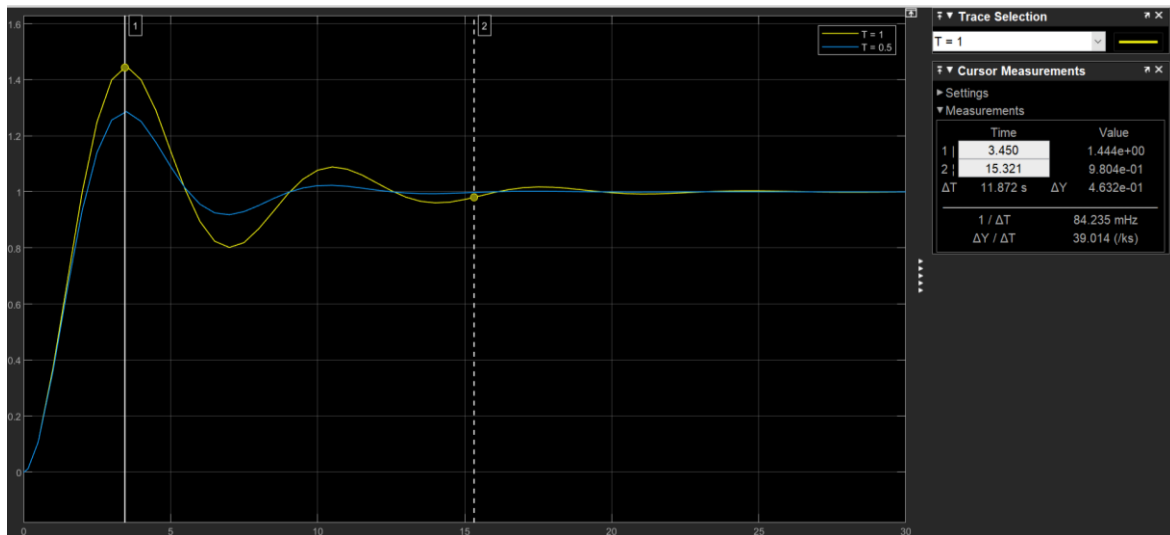
$$w_n \leq \frac{w_s}{30}, w_s = \frac{2\pi}{T}$$

$$w_n \leq \frac{\pi}{15T}$$



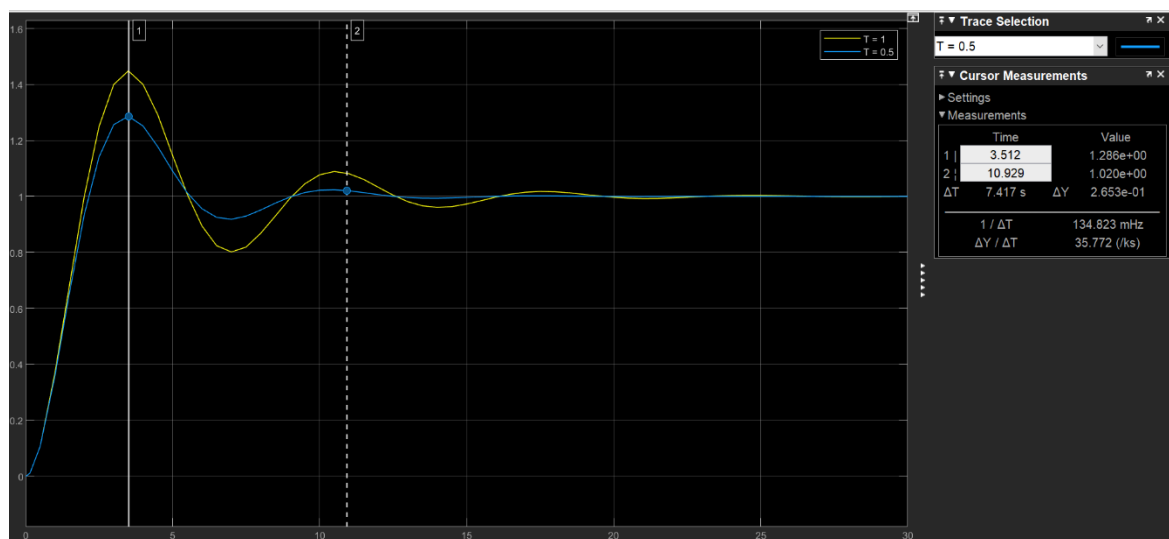
ناحیه صورتی رنگ مربوط به زتاهای کوچکتر از نیم و اشتراک آن با شرط روی امگا، ناحیه خواسته شده بنفش رنگ می باشد.

انجام شبیه سازی ها برای قسمت الف:



اورشوت: ۴۴ درصد. زمان نشست: ۱۵ ثانیه.

اورشوت: ۲۹ درصد. زمان نشست: حدود ۱۱ ثانیه.



میبینیم که محاسبات با شبیه سازی مطابقت خوبی دارد.