

Βηματική απόκριση συστημάτων 2ης τάξης

i) χωρίς μηδενικό: $G(s) = \frac{K}{s^2 + as + b} = \frac{K}{s^2 + 2\zeta\omega_n s + \omega_n^2}$,

$$a > 0, b > 0, \omega_n = \sqrt{b}, \zeta = \frac{a}{2\sqrt{b}}$$

Διακρίνουσα: $\Delta = a^2 - 4b = 4\omega_n^2 (\zeta^2 - 1)$

α) αν $\Delta > 0$, δηλαδή αν $\zeta > 1$ (2 πραγματικοί πόλοι αρνητικοί)

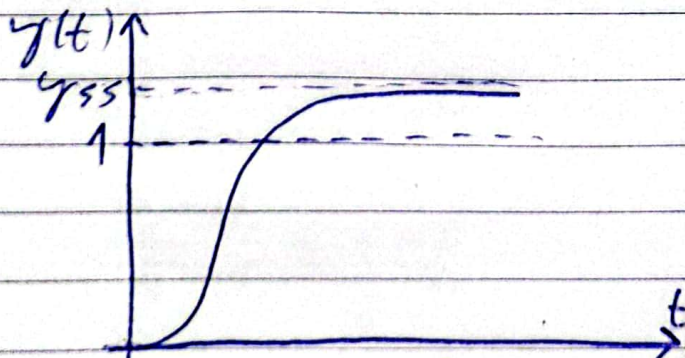
$$Y(s) = G(s)U(s) = \frac{K}{s(s^2 + 2\zeta\omega_n s + \omega_n^2)} =$$

$$= \frac{K}{\omega_n^2 s} + \frac{K}{p_1(-\sqrt{\Delta})(s-p_1)} + \frac{K}{p_2\sqrt{\Delta}(s-p_2)}$$

όπου $p_1 = -\omega_n(\zeta + \sqrt{\zeta^2 - 1})$

$$p_2 = -\omega_n(\zeta - \sqrt{\zeta^2 - 1})$$

$$\Rightarrow y(t) = \frac{K}{2\omega_n\sqrt{\zeta^2 - 1}} \left[\frac{e^{p_2 t}}{p_2} - \frac{e^{p_1 t}}{p_1} \right] + \frac{K}{\omega_n^2}, \quad t \geq 0$$



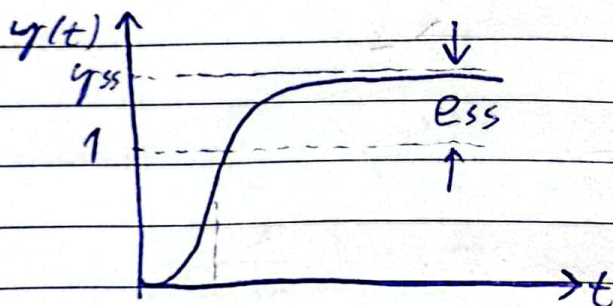
τελική τιμή: $y_{ss} = \lim_{t \rightarrow \infty} \{y(t)\} = K/\omega_n^2$

σφάλμα μόνιμης κατάστασης: $e_{ss} = \lim_{t \rightarrow \infty} (u(t) - y(t)) = 1 - y_{ss} = 1 - \frac{K}{\omega_n^2}$

β) αν $\Delta=0$, δηλ. αν $\zeta=1$ (διπλός πραγματικός πόλος αρνητικός)

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

$$= \frac{K}{\omega_n^2} \left[\frac{1}{s} - \frac{1}{s + \omega_n} - \frac{\omega_n}{(s + \omega_n)^2} \right] \xrightarrow{\mathcal{L}^{-1}} y(t) = \frac{K}{\omega_n^2} \left[1 - e^{-\omega_n t} (1 + \omega_n t) \right], t \geq 0$$



ΤΕΛ. ΤΙΜΗ: $y_{ss} = \frac{K}{\omega_n^2}$

δρ. μόν. κατάσταση: $e_{ss} = 1 - \frac{K}{\omega_n^2}$

Χρόνος καθυστέρησης: $t_d = \frac{1.68}{\omega_n}$

1/- αποκατάσταση: $t_s(5\%) = \frac{4.75}{\omega_n}$
 $t_s(2\%) = \frac{5.8}{\omega_n}$

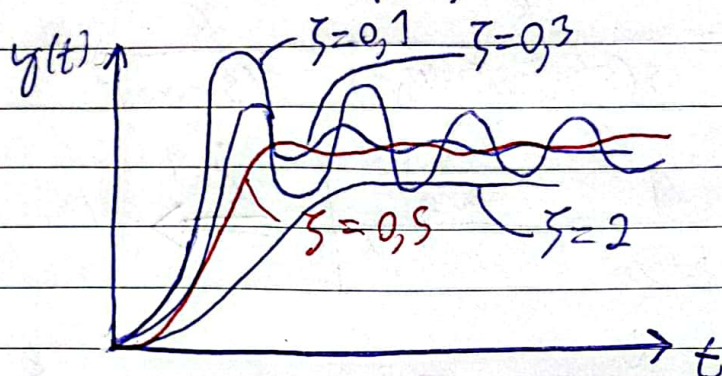
γ) αν $\Delta < 0$, δηλαδή: $\Delta < 0$, δηλαδή αν $0 < \zeta < 1$
 (αυξήσεις μιγαδικοί πόλοι στο αριστερό ημιεπίπεδο)

$$Y(s) = G(s)U(s) = \frac{K}{s(s^2 + 2\zeta\omega_n s + \omega_n^2)}$$

Πόλοι: $p_1 = -\omega_n \zeta - j\omega_n \sqrt{1 - \zeta^2}$

$p_2 = -\omega_n \zeta + j\omega_n \sqrt{1 - \zeta^2}$

$$\neq 1 \Rightarrow y(t) = \frac{K}{\omega_n^2} \left[1 - \frac{e^{-\zeta \omega_n t}}{\sqrt{1-\zeta^2}} \sin \left[\omega_n \sqrt{1-\zeta^2} t + \arctan \left(\frac{\sqrt{1-\zeta^2}}{\zeta} \right) \right] \right]$$



$\uparrow \zeta \rightarrow \downarrow \text{διακέντησιν}$

σταθερή τιμή: $y_{ss} = \frac{K}{\omega_n^2}$

σφάλμα ποσότητας: $e_{ss} = 1 - \frac{K}{\omega_n^2}$

χρόνος μεγίστων κ' ελαχίστων: $\frac{dy(t)}{dt} = 0 \Rightarrow t_{max} = \frac{K\pi}{\omega_n \sqrt{1-\zeta^2}}$

χρόνος κορυφής: $t_p = \frac{\pi}{\omega_n \sqrt{1-\zeta^2}}$, $K=1, 2, \dots$

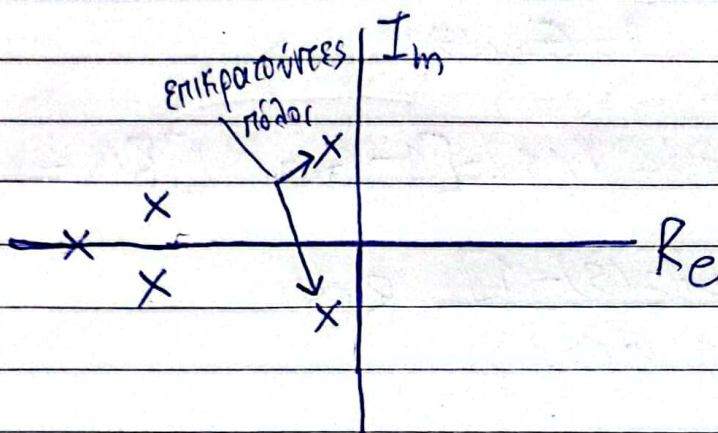
μέγιστη υπερπήδηση: $M_p = \exp \left(-\frac{\zeta \pi}{\sqrt{1-\zeta^2}} \right) \cdot 100\%$

Περί βάλλονται της $y(t) = y_{περ}(t) = 1 \pm \frac{e^{-\zeta \omega_n t}}{\sqrt{1-\zeta^2}}$

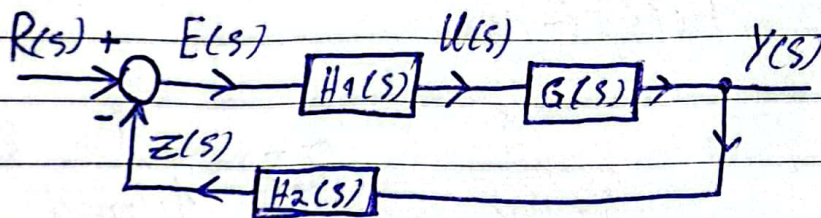
Βηρωτική απόκριση συστημάτων 2ης τάξης

Σύστημα 2ης τάξης με ένα μηδενικό:

$$G(s) = \frac{k(s+z)}{s^2 + 2\zeta\omega_n s + \omega_n^2} \Rightarrow Y(s) = \frac{G(s)}{s} = \frac{k(s+z)}{s(s^2 + 2\zeta\omega_n s + \omega_n^2)}$$



Σφάλματα στη μόνιμη κατάσταση



σφάλμα: $e(t) = r(t) - y(t)$

συνθήκη σκοπός: $\lim_{t \rightarrow \infty} (e(t)) = 0 \Rightarrow \lim_{t \rightarrow \infty} y(t) = \lim_{t \rightarrow \infty} r(t)$
 να ελέγχον

Συνάρτηση μεταφοράς: $G(s) = \frac{Z(s)}{E(s)} = H_1(s)H_2(s)G(s)$
 να ελέγχον

1- Ελεγχόμενος: $G_{\text{ελ}}(s) = \frac{Y(s)}{R(s)} = \frac{Y(s)Z(s)}{Z(s)R(s)} = \frac{G_{\text{av}}(s)}{H_2(s)[1+G_{\text{av}}(s)]}$
 ελεγχον

Επειδή: (πίσω) \rightarrow

$$\begin{aligned}\hat{E}(s) &= R(s) - Y(s), \quad E(s) = R(s) - Z(s) \\ U(s) &= H_1(s) E(s), \quad Y(s) = G(s) U(s) = G(s) H_1(s) E(s) \\ Z(s) &= H_2(s) Y(s) = H_1(s) H_2(s) G(s) E(s) = \\ &= G_{av}(s) E(s) = G_{av}(R(s) - Z(s)) \Leftrightarrow \\ (1 + G_{av}(s)) Z(s) &= G_{av}(s) R(s) \Rightarrow\end{aligned}$$

$$\Rightarrow Z(s) = \frac{G_{av}(s)}{1 + G_{av}(s)} R(s)$$

$$\begin{aligned}\bullet \hat{E}(s) &= R(s) - Y(s) = [1 - G_{K2}(s)] R(s) = \\ &= \frac{1 + H_1(s) G(s) [H_2(s) - 1]}{1 + H_1(s) H_2(s) G(s)} R(s)\end{aligned}$$

Πολλές φορές: $H_2(s) = 1$ οπότε $Z(s) = Y(s)$,

$$G_{av}(s) = H_1(s) G(s)$$

$$\hat{E}(s) = E(s) = \frac{1}{1 + H_1(s) G(s)} R(s) = \frac{1}{1 + G_{av}(s)} R(s)$$

$$\text{π.μ.} \quad G_{K2}(s) = \frac{1}{1 + G_{av}(s)}$$

• Σφάλμα πόριμης κατόστασης: $e_{ss} = \lim_{t \rightarrow \infty} \{ \hat{e}(t) \}$

Θεώρημα τελικής τιμής π/σ Laplace:

$$\begin{aligned}\text{αν υπάρχουν τα όρια τότε: } e_{ss} &= \lim_{t \rightarrow \infty} \{ \hat{e}(t) \} = \\ &= \lim_{s \rightarrow 0} \{ s \hat{E}(s) \} = \lim_{s \rightarrow 0} \left\{ \frac{s R(s)}{1 + G_{av}(s)} \right\}\end{aligned}$$

Ας είναι $G_{av}(s) = K \frac{\prod_{i=1}^m (s - z_i)}{\prod_{j=1}^n (s - p_j)}$, όπου z_1, z_2, \dots, z_m τα μη δεικνά της G_{av}

p_1, p_2, \dots, p_n οι πόλοι -// -//

Έστω τα $p_1 = 0$. Τότε $G_{av}(s) = K \frac{\prod_{i=1}^m (s - z_i)}{s \prod_{j=2}^n (s - p_j)} = K \frac{a(s)}{p(s)}$

$$\text{και } e_{ss} = \lim_{s \rightarrow 0} \left\{ \frac{s R(s)}{1 + K \frac{a(s)}{p(s)}} \right\} = \lim_{s \rightarrow 0} \left\{ \frac{s R(s) p(s)}{p(s) + K a(s)} \right\} = 0$$