

# Υπολογιστικά Μαθηματικά 2021–2022

Πάυλος Ορφανίδης      Γιώργος Χατζηλίγος  
Σπύρος Κοντάκης

15 Ιανουαρίου 2022

## Περιεχόμενα

<b>1</b>	<b>Πρόβλημα 1</b>	<b>2</b>
1.1	Ερώτημα γ: Μέθοδος <i>Euler</i> . . . . .	3
1.1.1	Δεδομένα: . . . . .	3
1.2	Μεταφορική Κίνηση . . . . .	4
1.3	Μέθοδος <i>Euler</i> . . . . .	4
1.4	Πρόβλημα 1γ: Βελτιωμένη Μέθοδος Ευλερ . . . . .	4
1.4.1	Δεδομένα . . . . .	4
1.4.2	Μεταφορική Κίνηση . . . . .	4
<b>2</b>	<b>Πρόβλημα 2</b>	<b>5</b>
2.1	Δεδομένα . . . . .	5
2.2	$\alpha$ . . . . .	5
2.3	$\gamma$ . . . . .	6
2.3.1	Μερική Λύση . . . . .	6
2.3.2	Γενική Λύση . . . . .	6
2.3.3	Αναλυτική Λύση . . . . .	6

## Γενικά δεδομένα

$$AM = 4835 \quad (1)$$

$$ms'' = (f_1 + f_2) - b_s |s'|s' \quad (2)$$

$$I_z \omega' = \frac{d}{2}(f_2 - f_1) - b_\theta |\omega|\omega \quad (3)$$

$$s(0) = s_0 \quad (4)$$

$$s'(0) = 0, \quad \omega(0) = 0 \quad (5)$$

$$m = 9kg$$

$$d = 1m$$

$$I_z = 0.38kgm^2$$

# 1 Πρόβλημα 1

## Μεταφορική κίνηση

*Euler s'*

Έχουμε από τα δεδομένα ότι:

$$s'' = f'(t, s') = (f1 + f2) - bs|s'|s' \quad (6)$$

$$s' = f(t, s) \quad (7)$$

$$[f_1, f_2]^T = [A.M./7000, A.M./7000]^T$$

$$[f_1, f_2]^T = [A.M./7000, A.M./8000]^T$$

$$s_0 = \frac{A.M.}{1000}$$

$$\theta_0 = 0$$

Εφαρμόζουμε την μέθοδο *Euler*:

$t_n = t_0 + nh$	$s'_{n+1} = s'_n + hf'(t, s')_n$
το οποίο σημαίνει ότι:	$s'_1 = s'_0 + hs''_0$
$t_1 = t_0 + 1h$	$s'_2 = s'_1 + hs''_1$
$t_2 = t_0 + 2h$	.
.	.
.	.
.	.
$t_n = t_0 + nh$	

## Στροφική κίνηση

$$\omega' = \frac{\frac{d}{2}(f_2 - f_1) - b\theta|\omega|\omega}{I_z} = f(t, \omega) \quad (8)$$

*Euler*

$t_{n+1} = t_0 + nh$	$\omega_{n+1} = \omega_0 + h\omega'h$
$t_1 = t_0 + 1h$	$\omega_1 = \omega_0 + h\omega'_0$
$t_2 = t_0 + 2h$	$\omega_2 = \omega_1 + h\omega'_1$
.	.
.	.
.	.
$t_{30.000} = t_0 + 29.999h$	$\omega_{30.000} = \omega_{29.999} + h\omega'_{29.999}$

### Βελτιωμένη μέθοδος *Euler s'*

Εφαρμόζουμε την βελτιωμένη μέθοδο *Euler*:

$$\begin{array}{l|l}
 t_n = t_0 + nh & s'_{n+1} = s'_n + \frac{h}{2}[f'(t_n, s'_n) + f'(t_n + h, s'_n + hf'(t_n, s'_n))] \\
 \text{το οποίο σημαίνει ότι:} & s'_n + \frac{h}{2}[\frac{f_1+f_2-b_s|s'_n|s'}{m} + \frac{f_1+f_2}{m} - \frac{|s'_n+h\frac{f_1+f_2-b_s|s'_n|s'}{m}|}{m}(\frac{s'_n+h\frac{f_1+f_2-b_s|s'_n|s'}{m}}{m})] \\
 t_1 = t_0 + 1h & \text{το οποίο σημαίνει ότι:} \\
 t_2 = t_0 + 2h & s'_1 = s'_0 + \frac{h}{2}[\frac{f_1+f_2-b_s|s'_0|s'}{m} + \frac{f_1+f_2}{m} - \frac{|s'_0+h\frac{f_1+f_2-b_s|s'_0|s'}{m}|}{m}(\frac{s'_0+h\frac{f_1+f_2-b_s|s'_0|s'}{m}}{m})] \\
 \cdot & \cdot \\
 \cdot & \cdot \\
 \cdot & \cdot \\
 t_n = t_0 + nh & s'_n + \frac{h}{2}[\frac{f_1+f_2-b_s|s'_n|s'}{m} + \frac{f_1+f_2}{m} - \frac{|s'_n+h\frac{f_1+f_2-b_s|s'_n|s'}{m}|}{m}(\frac{s'_n+h\frac{f_1+f_2-b_s|s'_n|s'}{m}}{m})]
 \end{array}$$

### Βελτιωμένη μέθοδος *Euler s*

$$\begin{aligned}
 s''_n &= \frac{k_{ps}(s_{des} - s) - K_{ds}s' - b_s|s'|s'}{m} = f(t, s, s') \\
 s'_{n+1} &= s'_n + \frac{h}{2}[f(t, s, s') + f(t_n + h, s_n + k'_n, s'_n + f(t, s, s'))] \\
 s'_{n+1} &= s'_n + \frac{h}{2} \frac{k_{ps}(s_{des} - (s_n + hs'_n)) - k_{ds}(s'_n + hs'_n) - b_s|s'_n + hs'_n|(s'_n + hs'_n s'_n + hs'_n)}{m} \\
 &\left\{ s'_n + \frac{h}{2} [s''_n + \frac{k_{ps}(s_{des} - (s_n + hs'_n)) - k_{ds}(s'_n + hs'_n) - b_s|s'_n + hs'_n|(s'_n + hs'_n)}{m}] \right\} \\
 s_{n+1} &= s_n + \frac{h}{2}[s'_n + s'_{n+1}] \\
 s_1 &= s_0 + \frac{h}{2}[s'_0 + s'_1] \\
 s_2 &= s_1 + \frac{h}{2}[s'_1 + s'_2]
 \end{aligned}$$

### Στροφική κίνηση

$$\begin{aligned}
 \omega_{n+1} &= \omega_n + \frac{h}{2}[f(t, \omega) + f(t_n + h, \omega_n + f(t, \omega))] \\
 &= \omega_n + \frac{h}{2}[\omega'_n + \frac{(\frac{d}{2}(f_2 - f_1) - b\theta|\omega_n + \omega'_n|(\omega_n + \omega'_n))}{I_z}]
 \end{aligned} \tag{9}$$

### 1.1 Ερώτημα γ: Μέθοδος *Euler*

#### 1.1.1 Δεδομένα:

$$f_1 + f_2 = K_{ps}(s_{des} - s) - K_{ds}(s')$$

$$K_{ps} = 5$$

$$K_{ds} = 15 + \frac{AM}{100}$$

$$S_0 = 0$$

$$S_{des} = \frac{AM}{200}$$

## 1.2 Μεταφορική Κίνηση

### 1.3 Μέθοδος Euler

$$f_1 + f_2 = K_{ps}(s_{des} - s) - K_{ds}s' \quad (10)$$

εφόσων ξέρω τον τύπο:

$$s'' = \frac{f_1 + f_2 - b_s|s'|s'}{m} \quad (11)$$

$$(11) \xrightarrow{(10)} s'' = \frac{k_{ps}(s_{des} - s) - K_{ds}s' - b_s|s'|s'}{m} = f(t, s, s')$$

Εφαρμόζουμε *Euler* για την  $s'$ :

$t_n = t_0 + nh$	$s'_{n+1} = s'_n + hs''_n$
το οποίο σημαίνει ότι:	
$t_1 = t_0 + 1h$	$s'_1 = s'_0 + hs''_0$
$t_2 = t_0 + 2h$	$s'_2 = s'_1 + hs''_1$ (Διότι έχει άγνωστη $s_1$ )
.	$s'_3 = s'_2 + hs''_2$ (Διότι έχει άγνωστη $s_2$ )
.	
.	
$t_n = t_0 + nh$	

Εφαρμόζουμε *Euler* για την  $s$ :

$t_n = t_0 + nh$	$s_{n+1} = s_n + hs'_n$
το οποίο σημαίνει ότι:	
$t_1 = t_0 + 1h$	$s_1 = s_0 + hs'_0$
$t_2 = t_0 + 2h$	$s_2 = s_1 + hs'_1$
.	
.	
.	
$t_n = t_0 + nh$	

## 1.4 Πρόβλημα 1γ: Βελτιωμένη Μέθοδος Ευλερ

### 1.4.1 Δεδομένα

$$f_1 + f_2 = K_{ps}(s_{des} - s) - K_{ds}(s')$$

$$K_{ps} = 5$$

$$K_{ds} = 15 + (AM/100)$$

$$S_0 = 0$$

$$S_{des} = AM/200$$

### 1.4.2 Μεταφορική Κίνηση

Για την  $s(t)$ :

$t_n = t_0 + nh$	$s_{n+1} = s_n + hs'_n$
$t_1 = t_0 + 1h$	$s_1 = s_0 + hs'_0$
$t_2 = t_0 + 2h$	$s_2 = s_1 + hs'_1$
.	.
.	.
.	.
$t_{30.000} = t_0 + 30.000h$	$s_{30.000} = s_{29.999} + hs'_{29.999}$

$$\begin{aligned}
s_{n+1} &= s_n + \frac{h}{2}[f(t_n, s_n) + f(t_n + h, s_n + h(f(t_n, s_n)))] \\
&= s_n + \frac{h}{2}[f(t_n, s_n) \\
&\quad + [-(t_1 + t_2) - K_{ps}(s_{des} - (s_n + h(\frac{-(f_1 + f_2) - K_{ps}(s_{des} - s_n)}{m})))]K_{ds}
\end{aligned} \tag{12}$$

Για τη  $s'(t)$ :

$$s'_{n+1} = s'_n + \frac{h}{2}[f'(t_n, s_n) + f(t_n + h, s'_n + h(f'(t_n, s_n)))]$$

Οπότε,

$$s'_n + (h/2)(f'(t_n, s_n) + \frac{(f_1 + f_2) - b_s(s'_n + h|(f_1 + f_2) - b_s|s'_n|s'_n|}{m} | \frac{S'_n + h(f_1 + f_2) - b_s|s'_n|s'_n|}{m} | m))$$

## 2 Πρόβλημα 2

## 2.1 Δεδομένα

$$ms'' = (f_1 + f_2) - b_s s' \quad (13)$$

$$f_1 + f_2 = k_{ps}(s_{des} - s) - k_{ds}(s') \quad (14)$$

## 2.2 $\alpha$

$$H(s) = \frac{L(output)}{L(input)}|_{A\Sigma=0}$$

$$a_0y^{(n)} + a_1y^{(n-1)} + \dots a_ny$$

$$H(s) = \frac{Y(s)}{U(s)} = \frac{1}{a_0s^n + a_1s^{n-1} + \dots + a_n} = \frac{p(s)}{q(s)}$$

### Μέθοδος *Laplace*

$$L(f(t)) = f(s) = \int_0^{+\infty} e^{-ts} dt$$

$$f(t) = 0 \quad \forall t < 0$$

$$(13) \xrightarrow{(14)} K_{ps}(s_{des} - s) - k_{ds}s' = b_s = ms''$$

$$\Leftrightarrow ms^2X(s) = k_{ps}S_{des} - X(s)k_{ps} - k_{ds}(SX(S)) - b_s(sX(s))$$

$$\Leftrightarrow X(s) = \frac{K_{ps}S_{des}}{ms^2 + s(K_{ds} + b_s) + K_{ps}}$$

Μόνο πόλοι

$$\frac{X(s)}{S_{des}} = \frac{1}{\frac{ms^2}{k_{ps}} + \frac{s(k_{ds}+b_s)}{k_{ps}} + 1}$$

$$H(s) = \frac{X(s)}{U(s)} = \frac{1}{\frac{ms^2}{k_{ps}} + \frac{s(k_{ds} + b_s)}{k_{ps}} + 1}$$

### Συνάρτηση μεταφοράς

## 2.3 γ

$$\begin{aligned}
ms'' &= k_{ps}(s_{des} - s) - k_{ds} - s' - b_s s' \\
s'' + \frac{s'(k_{ds} - b_s)}{m} + \frac{k_{ps}s}{m} - \frac{k_{ps}s_{des}}{m} &= 0 \\
r^2 + \frac{r(k_{ds} + b_s)}{m} + \frac{k_{ps}s}{m} &= 0 \\
\Delta &= \left(\frac{k_{ds} + b_s}{m}\right)^2 - 4\frac{k_{ps}}{m} \\
r_{1,2} &= \frac{-\frac{k_{ds} + b_s}{m} \pm \sqrt{\Delta}}{2}
\end{aligned}$$

Άρα έχουμε 2 λύσεις, τις  $r_1$  και  $r_2$ :

$$\begin{aligned}
r_1 &= \frac{-\frac{k_{ds} + b_s}{m} + \sqrt{\Delta}}{2} \\
r_2 &= \frac{-\frac{k_{ds} + b_s}{m} - \sqrt{\Delta}}{2}
\end{aligned}$$

### 2.3.1 Μερική Λύση

$$\begin{aligned}
c_1 e^{r_1 t} + c_2 e^{r_2 t} &= -\frac{k_{ps}s_{des}}{m} \\
s'' + s' \frac{k_{ds} + b_s}{m} + \frac{k_{ps}s}{m} - \frac{k_{ps}s_{des}}{m} &= 0 \xrightarrow[s'(0)=0]{s''(0)=0} \\
s''(0) + s'(0) \frac{k_{ds} + b_s}{m} + \frac{K_{ps}s(0)}{m} - \frac{k_{ps}s_{des}}{m} &= 0 \Rightarrow \\
s(0) &= s_{des} \\
s(t) &= s_{des}
\end{aligned}$$

$s(t) = s_{des} = A$  Άρα πολυώνυμο 0<sup>ου</sup> βαθμού

### 2.3.2 Γενική Λύση

Άρα,

$$\begin{aligned}
s &= s_{des} + c_1 e^{r_1 t} + c_2 e^{r_2 t} \\
s' &= c_1 r_1 e^{r_1 t} + c_2 r_2 e^{r_2 t}
\end{aligned}$$

$$s(0) = 0 \Rightarrow c_1 + c_2 + s_{des} = 0 \Rightarrow c_1 + c_2 = -s_{des} \quad (15)$$

$$s'(0) = 0 \Rightarrow c_1 r_1 e^0 + c_2 r_2 e^0 = 0 \Rightarrow r_1 c_1 + r_2 c_2 = 0 \quad (16)$$

$$(16) \xrightarrow{(15)} (-c_2 - s_{des})r_1 + c_2 r_2 = 0 \Rightarrow c_2 = \frac{s_{des}r_1}{-r_1 + r_2}$$

$$(15) \xrightarrow{(16)} c_1 = -s_{des}r_1(r_2 - r_1) - s_{des} = -s_{des}\left(\frac{r_1}{r_2 - r_1} + 1\right)$$

### 2.3.3 Αναλυτική Λύση

$$s = s_{des} + \left(-s_{des}\left(\frac{r_1}{r_2 - r_1} + 1\right)\right)e^{r_1 t} + \frac{s_{des}r_1 e^{r_2 t}}{-r_1 + r_2}$$