

Løsningsforslag eksamen i regulerings- teknikk 8. juni 2006, T.A.

Oppg. 1a)

$$A = \begin{bmatrix} -\frac{g_1+g_2}{C_1} & \frac{g_2}{C_1} \\ \frac{g_2}{C_2} & -\frac{g_2}{C_2} \end{bmatrix}, \underline{b} = \begin{bmatrix} 0 \\ \frac{1}{C_2} \end{bmatrix}, \underline{e} = \begin{bmatrix} \frac{g_1}{C_1} \\ 0 \end{bmatrix}$$

b) $x_1 \rightarrow v, x_2 \rightarrow v$. Benytter at \dot{x}_1 og $\dot{x}_2 = 0$ når $t = \infty$: (1.1) blir da:

$$\left. \begin{aligned} 0 &= g_2(x_2 - x_1) - g_1(x_1 - v) \\ 0 &= 0 - g_2(x_2 - x_1) \Rightarrow x_2 = x_1 \end{aligned} \right\} \Rightarrow x_1 = v$$

c) En metode er å beregne $h(s) =$

$[0 \ 1] \cdot (sI - A)^{-1} \cdot \underline{b}$, hvor A og \underline{b} er gitt overfor.

En annen er å Laplacetransformere (1.1), eliminere x_1 og løse m.h.p. x_2/u :

$$C_1 s x_1 = g_2(x_2 - x_1) + g_1(x_1 - 0) \quad (1)$$

$$C_2 s x_2 = u - g_2(x_2 - x_1) \quad (2)$$

$$(1) \text{ gir } x_1 = \frac{g_2 x_2}{C_1 s + (g_1 + g_2)} \quad (3)$$

Setter (3) inn i (2) og multipliserer ut:

$$C_1 C_2 s^2 x_2 + C_2 (g_1 + g_2) s x_2 = [C_1 s + (g_1 + g_2)] (u - g_2 x_2) + g_2^2 x_2$$

$$\Rightarrow \frac{x_2}{u}(s) = h(s) = \frac{C_1 s + (g_1 + g_2)}{C_1 C_2 s^2 + [C_2 (g_1 + g_2) + g_2 C_1] s + g_1 g_2} \quad 96$$

d) $\mathcal{L}[u(t)] = \frac{u_0}{s}$ (sprang). $x_{20} = \lim_{t \rightarrow \infty} x_2(t) = \lim_{s \rightarrow 0} s x_2(s) =$

$$\lim_{s \rightarrow 0} s \cdot \left[\frac{x_2}{u} \cdot \frac{u_0}{s} \right] = \lim_{s \rightarrow 0} \frac{x_2}{u}(s) \cdot u_0 = u_0 h(s) \Big|_{s=0} = \frac{g_1 + g_2}{g_1 g_2} u_0$$

x_{20} øker også med 20 grader når $v = 20$.

e) Forløp ② er korrekt. [Begge temperaturer faller nær eksponentielt.]

f) Forløp ③. [I en startfase vil glasset bli varmere fordi varmen fra glødebråden akkumuleres i glasset i stedet for å bli ledet bort av kjølelufta. Dette kan skade pøra og er årsaken til at viften går en stund etter at pøra er slått av.]

Oppgave 2 a) $|h(j\omega)| = \frac{K}{\omega} = \text{rett hjelpelinje}$

i figur 2.1. $\frac{K}{\omega} = 1$ for $\omega = 50 \Rightarrow K = 50$.

Knekk ned ved $\omega = 2$ gir tidskonstant $T_1 = 0.5$ i nevner. Knekk opp ved $\omega = 10$ gir $T_2 = 0.1$ i teller. Men telleren blir $(1 - 0.1s)$ fordi fasen knekker ned, ikke opp. Av alt dette $\Rightarrow \underline{\underline{h_u(s) = 50 \frac{1 - 0.1s}{s(1 + 0.5s)}}}$

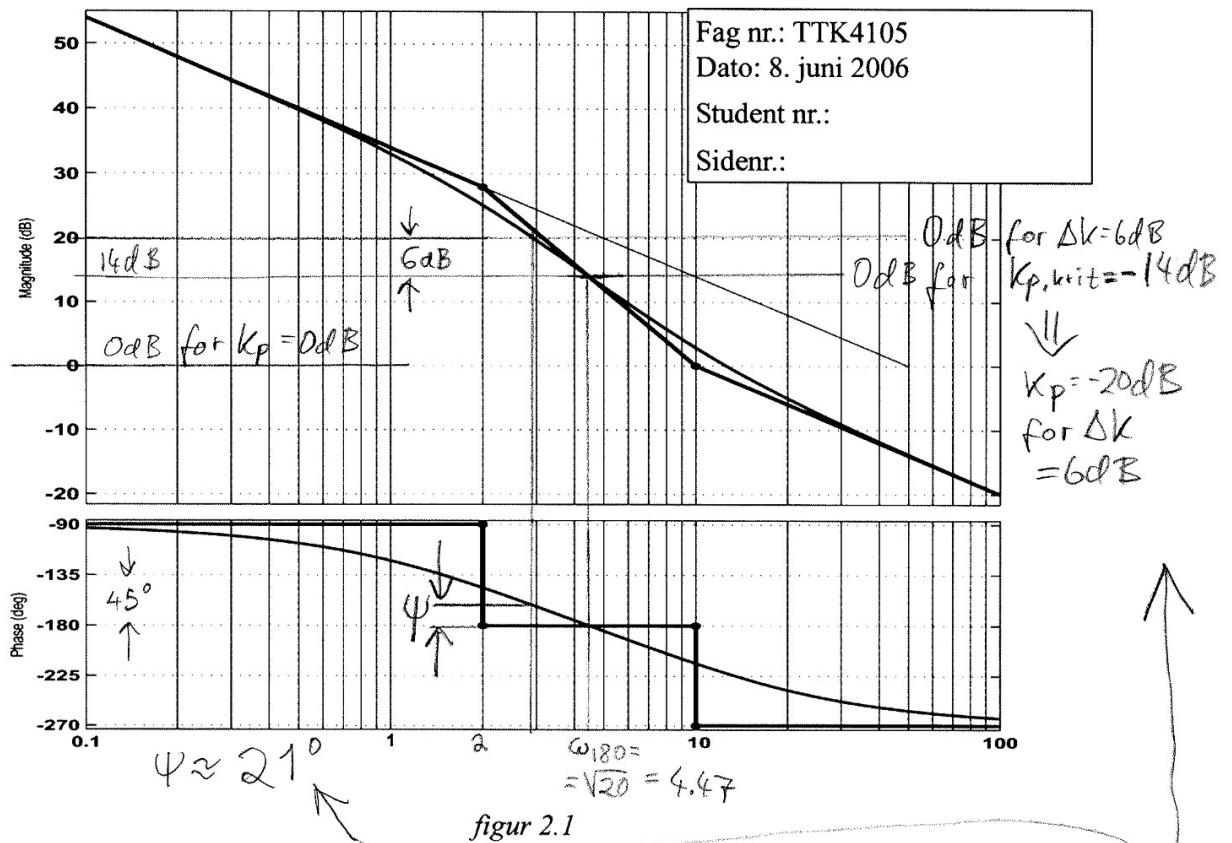
b) Se neste side.

c) Sprang og rampe, fordi det da er to integratorer mellom referanse og utgang. Se lærebok side 307-308.

d) Med PI-regulator vil $\angle h_o(j\omega) < -180^\circ$ for $\omega \ll 1$, og bli enda mer negativ når ω øker \Rightarrow det lukkede system er ustabilt. Fasen må derfor løftes over -180° nær ω_c , derfor langs derivativvirkning.

e) Tidsforsinkelse p.g.a holdelementet i den diskrete regulator er tilnærma $\frac{T}{2}$. Fase bidraget $= -\omega \frac{T}{2} = 3 \cdot 0.01 = 0.03 \text{ rad}$
 $= 0.03 \frac{180}{\pi} = \underline{\underline{1.72^\circ}} \text{ [= ubetydelig]}$

- 4 -



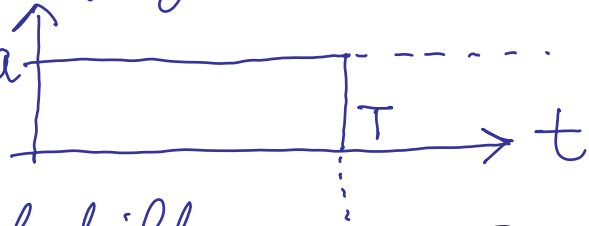
a) (%) Finn $h_u(s)$! (Men hvis du ikke finner $h_u(s)$, kan du likevel løse resten av oppgave 2.)

- b) (%) Anta at $h_u(s)$ skal reguleres med proporsjonalregulator $h_r = K_p$. Finn den K_p som gir forsterkningsmargin $\Delta K = 6$ dB ! Hva blir da fasemarginen ψ ? Tegn i Bodediagrammet, og levér det påtegnede ark som del av besvarelsen!

Oppgave 3a)

Kan ikke beskrives på t -form fordi det inneholder en tidsforsinkelse. Alternativt, e^{-Ts} må approksimeres med et rasjonalt uttrykk i s .

b) $h_u(s) = \frac{1}{s} - \frac{1}{s} e^{-Ts} \Rightarrow$ impulsresponsen blir summen av et sprang og et negativt og forsinket sprang:



c) Systemet er åpent stabilt, så vi må bare sjekke at $h_o(j\omega)$ går på venstre side av $-1 \Rightarrow$ ustabilitet \Leftrightarrow velst. Det er oppgitt at $h_o(j\omega)$ er mest negativ for $\omega=0$. Da blir kravet $h_o(j0) < -1$. Vi har

$$h_o(j0) = h_o(0) = \lim_{s \rightarrow 0} \left[-\frac{6a}{s} \cdot \frac{(1 - [1 - Ts + \frac{T^2 s^2}{2!} - \dots])}{1 + Ts} \right]$$

$-6aT$ (kunne også brukt L'Hopital)

$$-6 \frac{1 - e^{-rT}}{1 - e^{-rT}} \cdot T < -1 \Rightarrow$$

$$\underline{\underline{6rT > 1 - e^{-rT}}}$$

Oppgave 4)

Den ideelle foroverkopling $h_{fi}(s)$

gir $h_{fi} h_u + h_v = 0 \Rightarrow h_{fi} = -\frac{h_v}{h_u}$

Den statiske foroverkopling er

$$K_f = h_{fi}(s) \Big|_{s=0} = \frac{-\frac{k}{1+Ts}}{\frac{1}{(s+a)^2} e^{-Ts}} \Big|_{s=0} = \underline{\underline{-ka^2}}$$

Oppgave 5)

