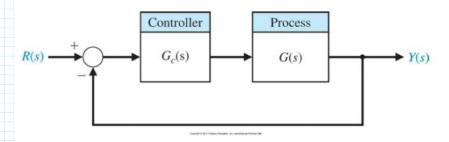
Skiladæmi 6. Vladimir Omelianov. T-501-REGL

fimmtudagur, 29. október 2015 10:23

Dæmi 1

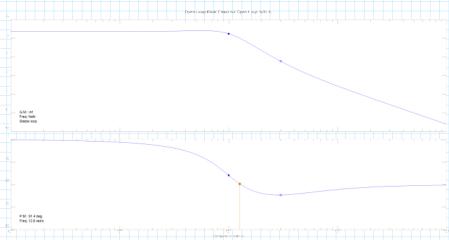


Yfirfærslufall framrásar kerfisins á meðfylgjandi mynd er:

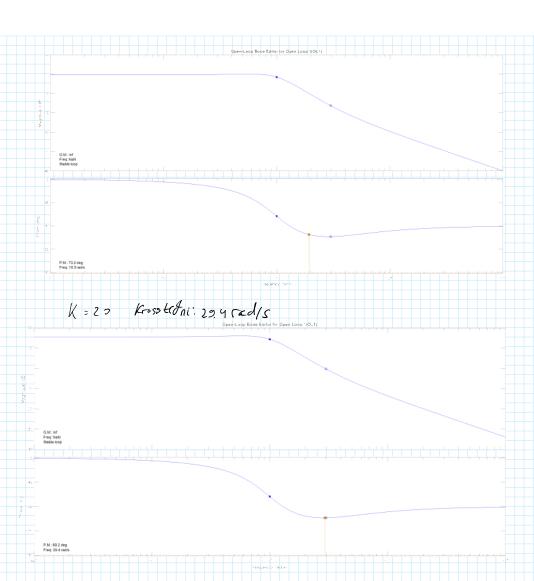
$$G_c(s)G(s) = \frac{K(s+30)}{s^2 + 12 s + 100}$$

- a) Gerið Bode myndir fyrir yfirfærslufall opnu rásarinnar og reiknið út krosstíðnina (cross-over frequency) fyrir nokkur gildi á K, t.d. K = 5, 10 og 20. (notið CDT)
- b) Ritið föllin sem gefa lágtíðnisvörun og hátíðnisvörun fyrir opnu rás þessa kerfis.
- c) Hver eru mögnunar- og fasaöryggi þessa kerfis fyrir K = 5?
- d) Reiknið tíðnisvörun fyrir yfirfærslufall lokuðu rásarinnar (t.d. með CDT) og finnið bandvídd kerfisins fyrir K= 10.

29.10.2015 10:24 - Screen Clipping

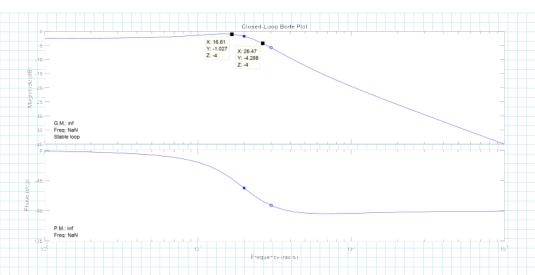


K=10 Krosotedni: 19,3 rad/s



b) Nátignisvorun lim
$$\frac{K(S+30)}{S^2+12S+100} = 0 \Rightarrow |T(jlo)| = 20 log (0) = 0$$

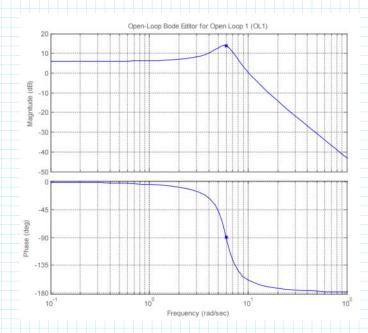
Lés titnisvorun lim $\frac{K(S+30)}{S^2+12S+100} = \frac{3}{10}k \Rightarrow |T(jlo)| = 20 log (0.3k)$



Dæmi 2

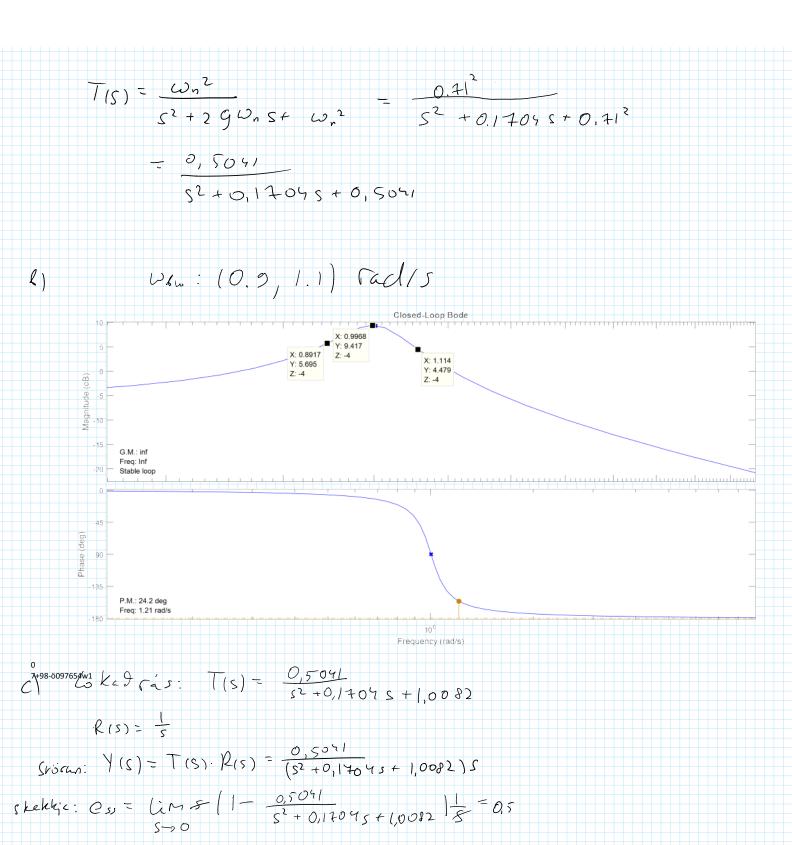
Á meðfylgjandi mynd má sjá Bode myndir fyrir framrás kerfis, sem hefur tvo samoka aðalpóla og einingar bakverkun.

- a) Finnið besta annarrar gráðu yfirfærslufall fyrir þetta kerfi (opnu rásina).
- b) Finnið bandvídd kerfisins, þegar bakrásinni er lokað.
- Reiknið þrepsvörun kerfisins (lokuð rás) og finnið æstæða skekkju þessa kerfis þegar innmerkið er þrep.



20
$$\log_{10}(M_{PW})=12 => M_{PW}=3.581$$

2-nd order=> $M_{PW}=(2GJI-G^2)^{-1}=> G=0.12$
it trangaliani $\omega_r=0.1$ red/s
 $\omega_n=\frac{\omega_r}{JI-2G^2}=\frac{0.1}{JI-2\cdot0.12^2}=0.11$



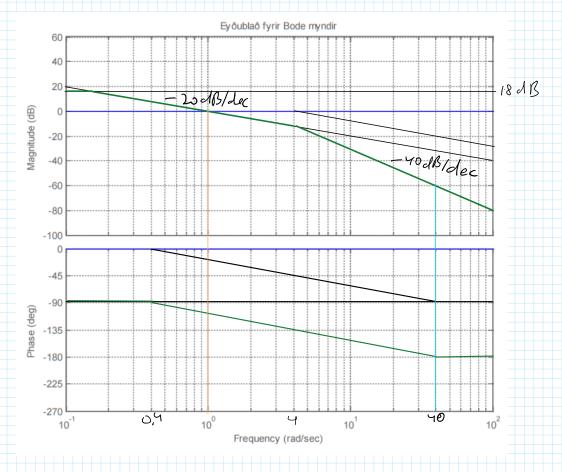
Dæmi 3

Yfirfærsluföll framrásar og bakrásar í stýrikerfi með hlutfallsstýringu eru eftirfarandi:

$$G(s) = \frac{8}{s(s+4)}$$
; $H(s) = \frac{10}{(s+10)}$

- (a) Dragið upp Bode myndir (þ.e. mögnun og fasa) fyrir opna rás þessa kerfis á meðfylgjandi blaði þar sem gert er ráð fyrir að $K_p = 1$. (ekki er krafist ítrustu nákvæmni)
- (b) Hvert er fasaöryggi og mögnunaröryggi þessa kerfis?
- (c) Hver er mögnun lokuðu rásarinnar fyrir eftirfarandi tíðnir : $\omega = 0,1$ rad/sek ; $\omega = 1$ rad/sek, $\omega = 10$ rad/sek
- (d) Hvort væri heppilegra að nota PI eða PD stýringu til að auka bandvídd þessa kerfis? (rökstyðjið svarið)

a)
$$20602(8)=1840$$
 1. Pole $i = w_1=1$ $2pole i + \frac{jw}{4} = w_2=4$



c)
$$(6k_2)$$
 $(6s: T(s) = \frac{8}{5(5+1)} \cdot \frac{10}{5+10}$

$$\frac{1+\frac{8}{5(5+1)} \cdot \frac{10}{5+10}}{5+10}$$

$$T(s) = \frac{80}{S(S+1)(s+10)+80}$$

$$20 \cdot \log_{10} \left(\frac{80}{s \cdot (s+4) \cdot (s+10) + 80} \right) | s = i \cdot 0.1$$

$$20 \cdot \log_{10} \left(\frac{80}{s \cdot (s+4) \cdot (s+10) + 80} \right) | s = i \cdot 1$$

$$20 \cdot \log_{10} \left(\frac{80}{s \cdot (s+4) \cdot (s+10) + 80} \right) | |s=i \cdot 10|$$

