

SOLUTII PENTRU TEMA DE CASA NUMARUL 6

Problema 1

Obțineți ecuațiile de stare pentru forma canonică de control, ce corespund funcției de transfer:

$$H(s) = \frac{s + 1}{s^2 + 9s + 20}$$

Soluție

Scriem ecuațiile de stare în forma canonică direct din coeficienții funcției de transfer

$$A = \begin{bmatrix} -9 & -20 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \quad B = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ C = [1 \quad 1] \quad 0$$

Problema 2

Considerați sistemul caracterizat prin ecuațiile de stare:

$$\dot{x} = \begin{bmatrix} -4 & 1 \\ -2 & -1 \end{bmatrix} \cdot [x] + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} \cdot u$$

Determinați funcția de transfer $u \rightarrow y = xI$.

Soluție

Pentru a determina funcția de transfer $u \rightarrow y = xI$, vom considera $H_1 = [1 \ 0]$

Putem aplica direct formula din curs 6, pagina 50:

$$L(s) = \frac{Y(s)}{U(s)} = H \cdot (s \cdot I - F)^{-1} \cdot G + J$$

unde identificăm matricile (considerăm ca ieșire, prima variabilă de stare xI):

$$F = \begin{bmatrix} -4 & 1 \\ -2 & -1 \end{bmatrix} \quad G = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} \\ H_1 = [1 \quad 0] \quad J = 0$$

și ținem cont de inversa unei matrice

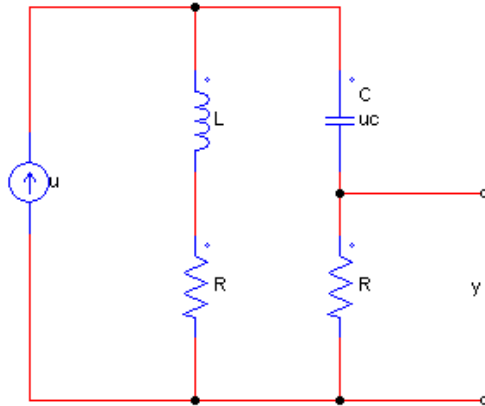
$$A^{-1} = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}^{-1} = \frac{1}{\det A} \cdot \begin{bmatrix} d & -b \\ -c & a \end{bmatrix}$$

Deci:

$$L_1(s) = \frac{Y(s)}{U(s)} = H_1 \cdot (s \cdot I - F)^{-1} \cdot G + J = [1 \quad 0] \cdot \begin{bmatrix} s+4 & -1 \\ 2 & s+1 \end{bmatrix}^{-1} \cdot \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \\ = [1 \quad 0] \cdot \frac{1}{(s+4) \cdot (s+1) + 2} \cdot \begin{bmatrix} s+1 & 1 \\ -2 & s+4 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} \\ = \frac{1}{(s+4) \cdot (s+1) + 2} \cdot [1 \quad 0] \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ s+4 \end{bmatrix} = \frac{1}{s^2 + 5s + 6}$$

Problema 3

Considerați circuitul electric din figură:



Scrieți ecuațiile de stare ce corespund acestui circuit. Considerați semnalul de intrare $u(t)$ ca fiind curentul $i(t)$ și ieșirea $y(t)$ ca fiind o tensiune. Apoi, considerați variabilele de stare $x_1=i_L$, $x_2=v_C$.

Soluție

Ecuațiile ce descriu funcționarea circuitului:

$$\begin{aligned} \begin{cases} L \cdot \frac{di_1}{dt} + R \cdot i_1 = v \\ i_2 = C \cdot \frac{dv_C}{dt} \end{cases} &\Rightarrow \begin{cases} i_1 + i_2 = u \\ L \cdot \frac{di_1}{dt} = -R \cdot i_1 + (v_C + R \cdot (u - i_1)) \\ y = R \cdot C \cdot \frac{dv_C}{dt} \end{cases} \\ &\Rightarrow \begin{cases} \frac{di_1}{dt} = \left(-\frac{2 \cdot R}{L}\right) \cdot i_1 + \frac{1}{L} \cdot v_C + \frac{R}{L} \cdot u \\ \frac{dv_C}{dt} = -\frac{1}{C} \cdot i_1 + \frac{1}{C} \cdot u \\ y = R \cdot C \cdot \frac{dv_C}{dt} = R \cdot (u - i_1) \end{cases} \end{aligned}$$

Ecuațiile de stare sunt:

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} \dot{i}_1 \\ \dot{v}_C \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} \frac{-2 \cdot R}{L} & \frac{1}{L} \\ -\frac{1}{C} & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} i_1 \\ v_C \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \frac{R}{L} \\ \frac{1}{C} \end{bmatrix} \cdot u \\ y &= [-R \quad 0] \cdot \begin{bmatrix} i_1 \\ v_C \end{bmatrix} + R \cdot u \end{aligned} \Rightarrow \begin{cases} F = \begin{bmatrix} \frac{-2 \cdot R}{L} & \frac{1}{L} \\ -\frac{1}{C} & 0 \end{bmatrix} & G = \begin{bmatrix} \frac{R}{L} \\ \frac{1}{C} \end{bmatrix} \\ H = [-R \quad 0] & J = R \end{cases}$$