

制御理論 後半2 9/9 課題1

$$\dot{x} = \begin{bmatrix} -2 & 1 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} x(t) + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} u(t), \quad y(t) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix} x(t), \quad u(t) = -k y(t)$$

$$D(s) = |sI - A| = \begin{vmatrix} s+2 & 1 \\ 0 & s+1 \end{vmatrix} = (s+2)(s+1) = s^2 + 3s + 2$$

$$N(s) = \text{adj}(sI - A)b$$

$$= \begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix} \cdot \text{adj} \left\{ \begin{bmatrix} s+2 & 1 \\ 0 & s+1 \end{bmatrix} \right\} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} s+1 & 1 \\ 0 & s+2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} s+1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$= 1$$

$$D(s) + kN(s) = s^2 + 3s + 2 + k$$

$k=0$  のとき

$$s = -1, -2$$

$k=\infty$  のとき

$$s = \infty$$

2つの根が実軸上で重なる点

$$\frac{d}{ds} \frac{1}{G(s)} = 0$$

$$G(s) = \frac{N(s)}{D(s)} = \frac{1}{(s+2)(s+1)}$$

$$\frac{d}{ds} \frac{1}{G(s)} = \frac{d}{ds} (s^2 + 3s + 2) = 2s + 3 = 0$$

$$s = -\frac{3}{2}$$

## 課題 2

$$\dot{x} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} x + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} u, \quad y = \begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix} x \quad (10. \text{ 例 } 2)$$

$n=2$  対の  $\therefore$  伝達関数は

$$G(s) = \frac{N(s)}{D(s)} = \frac{1}{s^2 + s}$$

と  $\therefore$  直列補償器は

$$G_d(s) = \frac{Q(s)}{P(s)} = \frac{q_2 s + q_1}{s + p_1}$$

と  $\therefore$

と  $\therefore$  閉ループ系は 3 次と  $\therefore$  以下の 3 次伝達関数と  $\therefore$

$$\frac{G(s) G_d(s)}{1 + G(s) G_d(s)} = \frac{N(s) Q(s)}{D(s) P(s) + N(s) Q(s)}$$

と  $\therefore$  極は、特性方程式の根と  $\therefore$  与えられ  $\therefore$

$$\begin{aligned} D(s) P(s) + N(s) Q(s) &= (s^2 + s)(s + p_1) + (q_2 s + q_1) \\ &= s^3 + p_1 s^2 + s^2 + p_1 s + q_2 s + q_1 \\ &= s^3 + (p_1 + 1)s^2 + (p_1 + q_2)s + q_1 \\ &= 0 \end{aligned}$$

と  $\therefore$  指定した特性方程式は

$$(s+1)(s+2)(s+10) = (s^2 + 3s + 2)(s+10) = s^3 + 13s^2 + 32s + 20$$

係数比較を  $\therefore$

$$\begin{cases} p_1 + 1 = 13 \\ p_1 + q_2 = 32 \\ q_1 = 20 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} p_1 = 12 \\ q_1 = 20 \\ q_2 = 20 \end{cases}$$

と  $\therefore$  直列補償器は

$$G_d(s) = \frac{20s + 20}{s + 12}$$

//