Lernkontrolle 6 MUSTERLÖSUNG

Aufgabe 1)

Untersuchen Sie die nachfolgenden Situationen bezüglich Stabilität mittels des Hurwitz Verfahrens.

a) System mit Differrentialgleichung

$$\ddot{y} + 2\ddot{y} + \dot{y} = 7\dot{u} - u$$

 \mathbb{L} : Die zugehörige Übertragungsfunktion weist das Nennerpolynom s^3+2s^2+s auf. Da der Koeffizient in s^0 fehlt, ist das entsprechende System als instabil zu klassieren.

b) Strecke mit Übertragungsfunktion

$$G(s) = \frac{s^2 - s + 2}{s^4 + 2s^3 + s^2 + 5s + 3}$$

 \mathbb{L} : Die Hurwitzdeterminante und ihre Unterdeterminanten lauten

$$H = \begin{vmatrix} 5 & 2 & 0 & 0 \\ 3 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 5 & 2 & 0 \\ 0 & 3 & 1 & 1 \end{vmatrix}$$

$$H_1 = |5| = 5$$

$$H_2 = \begin{vmatrix} 5 & 2 \\ 3 & 1 \end{vmatrix} = 5 - 6 = -1$$

$$H_3 = \begin{vmatrix} 5 & 2 & 0 \\ 3 & 1 & 1 \\ 0 & 5 & 1 \end{vmatrix} = 5 \cdot \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 5 & 1 \end{vmatrix} - 3 \cdot \begin{vmatrix} 2 & 0 \\ 5 & 1 \end{vmatrix} = -20 - 6 = -26$$

$$H_4 = 1 \cdot H_3 = -26$$

Da nicht alle Unterdeterminanten positiv sind, ist das System zwingend instabil.

c) Parameter a und b so, dass die Übertragungsfunktion

$$G(s) = \frac{1}{s^2 + as + b}$$

stabil ist.

 \mathbb{L} : Gemäss Hurwitz genügt für Polynome zweiter Ordnung die Bedingung, dass alle Koeffizienten positiv sind, für Stabilität. Entsprechend lautet die Bedingung für Stabilität: a > 0 und b > 0.

d) Verstärkung k des Regler $G_R(s) = k$ so, dass der geschlossene Regelkreis mit Regelstrecke

$$G_S(s) = \frac{s-1}{s^2+2}$$

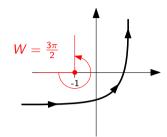
stabil ist.

 \mathbb{L} : Der geschlossenen Kreis weist das Nennerpolynom $k(s-1)+(s^2+2)=s^2+ks+(2-k)$ auf. Für Stabilität ist daher die Forderung $k>0 \land 2-k>0$ notwendig und hinreichend. Damit ergibt sich die Bedingung 0< k<2 für Stabilität.

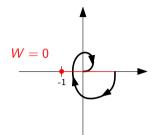
Aufgabe 2)

Bestimmen Sie für die nachfolgenden Ortskurven die Winkeländerung W bezüglich dem Punkt -1 für $\omega:0\to\infty.$

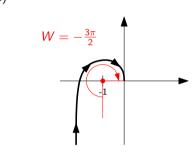
a)



b)



c)



d)

