

# ΑΝΑΦΟΡΑ

ΕΥΑΓΓΕΛΟΣ ΧΑΣΑΝΗΣ 5058,  
ΑΜΑΛΙΑ ΓΕΩΡΓΙΑ ΜΟΥΣΕΛΙΜΗ 5074,  
ΙΩΑΝΝΑ ΣΑΚΕΛΛΑΡΙΟΥ 5125

ΔΕΚΕΜΒΡΙΟΣ 2022

## 1 Problem 1

### 1.a

#### 1.a.a

$$(m_1 + m_2)d_1'' + b_1d_1' + g(m_1 + m_2) = f_1 \implies$$

$$d_1'' = \frac{-b_1}{m_1+m_2}d_1' + [\frac{f_1}{m_1+m_2} - g\frac{m_1+m_2}{m_1+m_2}]$$

$$\text{Θέτω } y_1 = d_1, y_2 = d_1', y_2' = d_1''$$

$$y_2' = \frac{-b_1}{m_1+m_2}y_2 + [\frac{f_1}{m_1+m_2} - \frac{g(m_1+m_2)}{m_1+m_2}]$$

$$y_2 = \frac{-k}{r} + ce^{rt}$$

$$y_2 = \frac{f_1 - g(m_1+m_2)}{b_1} + ce^{\frac{-b_1}{m_1+m_2}t}$$

$$y_2(0) = 0 \implies \frac{f_1 - g(m_1+m_2)}{b_1} + c = 0 \implies$$

$$c = -\frac{f_1 - g(m_1+m_2)}{b_1}$$

$$d_1' = y_2 = \frac{f_1 - g(m_1+m_2)}{b_1} (1 - e^{\frac{-b_1}{m_1+m_2}t})$$

$$d_1'' = y_2' = \frac{f_1 - g(m_1+m_2)}{b_1} \cdot \frac{b_1}{m_1+m_2} \cdot e^{\frac{-b_1}{m_1+m_2}t}$$

Taylor :

$$d_{1_{n+1}} = d_{1_n} + h \cdot d_1' + \frac{h^2}{2} \cdot d_1''$$

$$m_2d_2'' + b_2d_2' = f_2 \implies$$

$$m_2d_2'' = f_2 - b_2d_2' \implies$$

$$d_2'' = \frac{f_2}{m_2} - \frac{b_2d_2'}{m_2} \implies$$

$$d_2'' = \frac{-b_2}{m_2}d_2' + \frac{f_2}{m_2} \implies$$

$$\text{Θέτω } y_1 = d_2, y_2 = d_2', y_2' = d_2''$$

$$y_2' = \frac{-b_2}{m_2}y_2 + \frac{f_2}{m_2}$$

$$y_2 = \frac{-k}{r} + ce^{rt} = \frac{f_2}{b_2} + ce^{\frac{-b_2}{m_2}t}$$

$$y_2(0) = 0 = d_2'(0) = \frac{f_2}{b_2} + ce^{\frac{-b_2}{m_2}0} = 0$$

$$c = \frac{-f_2}{b_2}$$

$$y_2(t) = d_2'(t) = \frac{f_2}{b_2} - \frac{f_2}{b_2} e^{\frac{-b_2}{m_2} t} = \frac{f_2}{b_2} (1 - e^{\frac{-b_2}{m_2} t})$$

$$y_2'(t) = d_2''(t) = \frac{f_2}{m_2} e^{\frac{-b_2}{m_2} t}$$

*Taylor :*

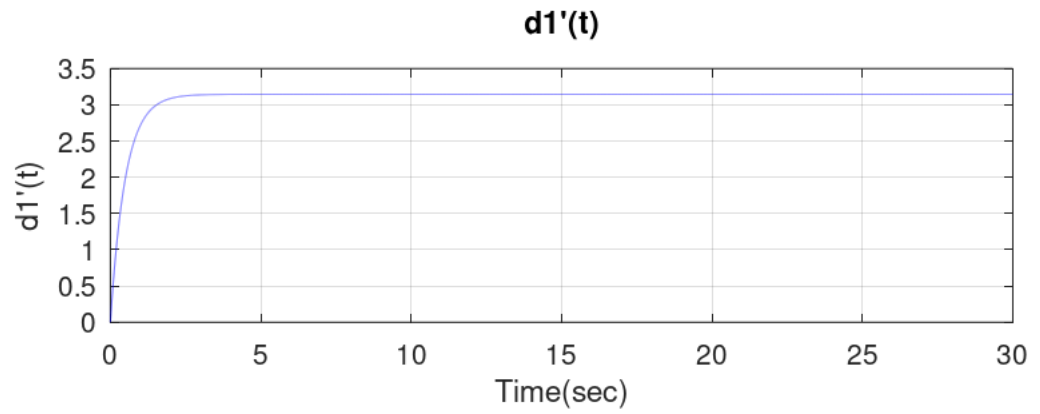
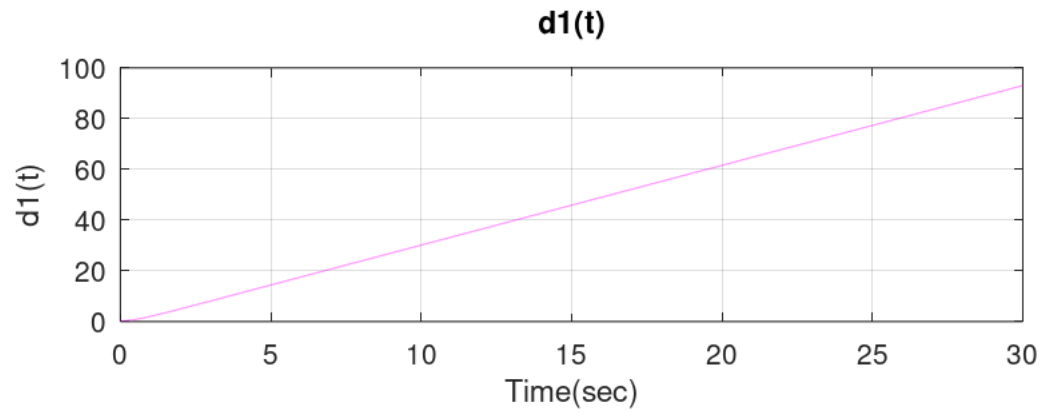
$$d_{2_{n+1}} = d_{2_n} + h d_2' + \frac{h^2}{2} d_2''$$

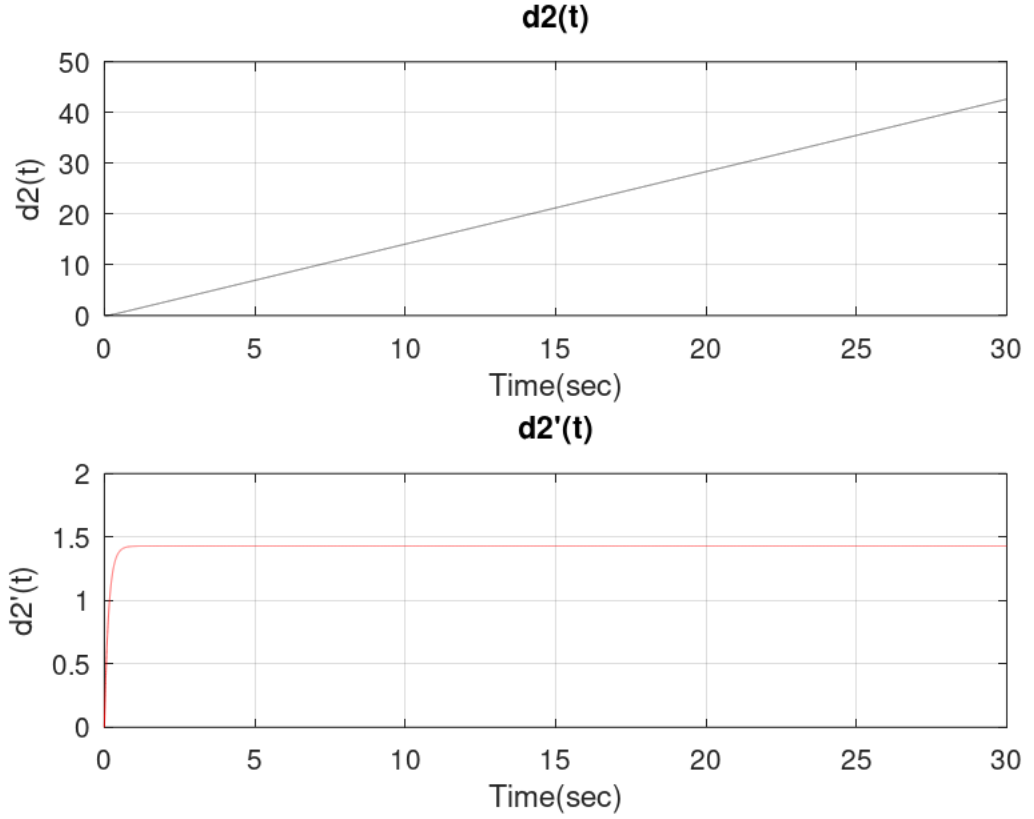
**1.a.b**

Program

**1.a.c**

Παραστάσεις  $d_1, d_1', d_2, d_2'$  :





## 1.b

### 1.b.a

Θεωρώ  $x_1 = x = d_1$  για πιο ευανάγνωστο συμβολισμό.

$$x_1 = x$$

$$x_2 = x' = x'_1$$

$$x'_2 = x''$$

$$(m_1 + m_2)x'' + b_1x' + K_{p1}x = K_{p1}d_{1des} \implies$$

$$x'' = \frac{-K_{p1}}{m_1 + m_2}x - \frac{b_1}{m_1 + m_2}x' + \frac{K_{p1}d_{1des}}{m_1 + m_2} \implies$$

$$x'_2 = \frac{-K_{p1}}{m_1 + m_2}x_1 - \frac{b_1}{m_1 + m_2}x_2 + \frac{K_{p1}d_{1des}}{m_1 + m_2}$$

$$x(0) = x_1(0) = d_1(0) = 0.25625$$

$$x'(0) = x'_1(0) = d'_1(0) = 0$$

*Taylor :*

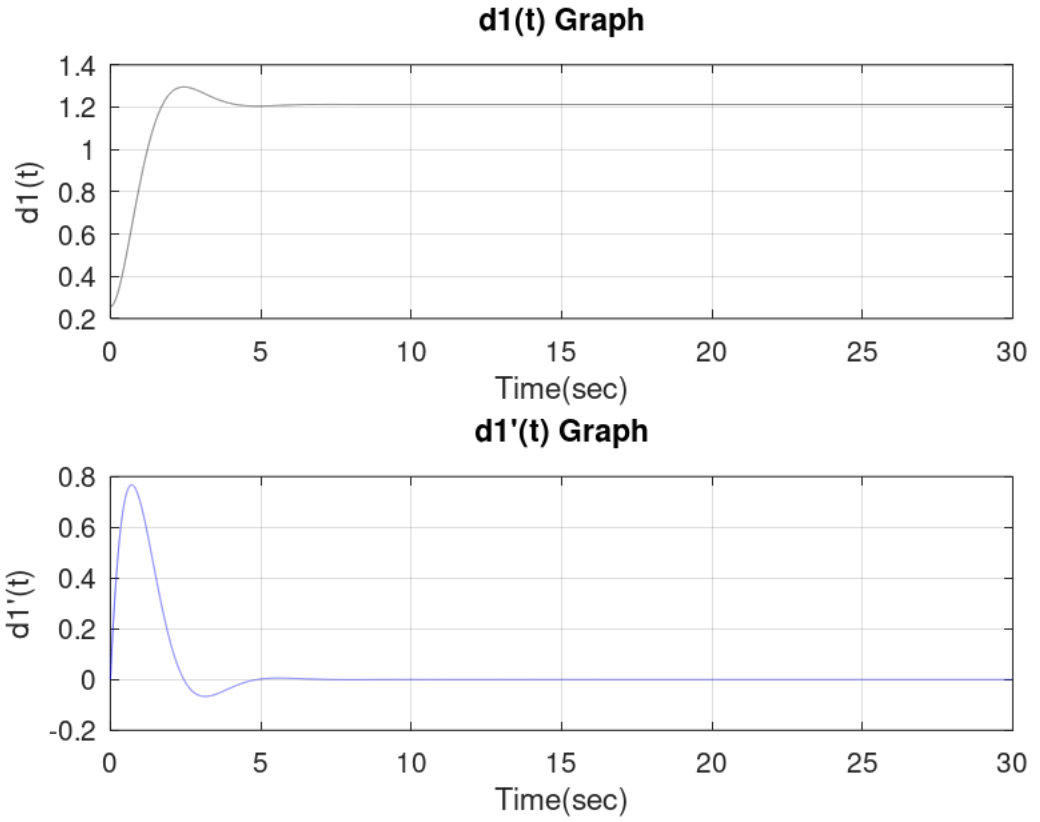
$$x_{1n+1} = x_1 + hx'_1 = x_1 + hx_2$$

$$x_{2n+1} = x_2 + hx'_2 = x_2 + h \left( \frac{-K_{p1}}{m_1 + m_2}x_1 - \frac{b_1}{m_1 + m_2}x_2 + \frac{K_{p1}}{m_1 + m_2}d_{1des} \right)$$

### 1.b.b

Για το πρόγραμμα ισχύει,  $x_1 = d_1, x_2 = d_1'$

### 1.b.c



## 2 Problem 2

### 2.a

$$(m_1 + m_2)d_1'' + b_1d_1' + g(m_1 + m_2) = g(m_1 + m_2) + K_{p1}(d_{1des} - d_1) \implies$$

$$(m_1 + m_2)d_1'' + b_1d_1' = K_{p1}(d_{1des} - d_1) \implies$$

$$(m_1 + m_2)d_1'' + b_1d_1' + K_{p1}d_1 = K_{p1}d_{1des} \implies$$

$$d_{1des} = \frac{(m_1 + m_2)}{K_{p1}}d_1'' + \frac{b_1}{K_{p1}}d_1' + d_1 \implies$$

$$\begin{aligned} \frac{d_{1des}}{s} &= \frac{(m_1+m_2)}{K_{p1}} \cdot s^2 \cdot d_1(s) + \frac{b_1}{K_{p1}} \cdot s \cdot d_1(s) + d_1(s) \implies \\ D_1(s) &\left( \frac{(m_1+m_2)}{K_{p1}} \cdot s^2 + \frac{b_1}{K_{p1}} \cdot s + 1 \right) = D_{1des}(s) \implies \\ H(s) &= \frac{D_1(s)}{D_{1des}(s)} = \frac{1}{\frac{(m_1+m_2)}{K_{p1}} \cdot s^2 + \frac{b_1}{K_{p1}} \cdot s + 1} = \frac{1}{(s-x_1)(s-x_2)} \end{aligned}$$

where :

$$\begin{aligned} x_1 &= \frac{\frac{-b_1}{K_{p1}} + \sqrt{\left(\frac{b_1}{K_{p1}}\right)^2 - 4 \frac{(m_1+m_2)}{K_{p1}}}}{2 \frac{(m_1+m_2)}{K_{p1}}} \\ x_2 &= \frac{\frac{-b_1}{K_{p1}} - \sqrt{\left(\frac{b_1}{K_{p1}}\right)^2 - 4 \frac{(m_1+m_2)}{K_{p1}}}}{2 \frac{(m_1+m_2)}{K_{p1}}} \end{aligned}$$

$$Zeros = N/A$$

$$Poles = x_1, x_2$$

## 2.b

$$x_1 = -1 + i1.28452$$

$$x_2 = -1 - i1.28452$$

## 2.c

Παρατηρούμε ότι για  $K_{p1} = 1$  και  $K_{p1} = 2$  η απόκριση στο πεδίο του χρόνου είναι υπεραπόσβεση, ενώ για  $K_{p1} > 2$  η απόκριση στο πεδίο του χρόνου είναι υποαπόσβεση. Επίσης παρατηρούμε ότι για  $K_{p1} = 1$  και  $K_{p1} = 2$  δεν υπάρχει μιγαδικό μέρος. Αντιθέτως για  $K_{p1} > 2$  το μέτρο του μιγαδικού μέρους αυξάνεται. Συνεπώς το σύστημα είναι ασταθές.

(Έχει δημιουργηθεί βίντεο μικρού μήκους στο GNU Octave(Askisi2g.m) για την καλύτερη απεικόνιση αλλαγών θέσεων)

## 2.d

$$(m_1 + m_2)d_1'' + b_1d_1' + g(m_1 + m_2) = g(m_1 + m_2) + K_{p1}(d_{1des} - d_1) \implies$$

$$(m_1 + m_2)d_1'' + b_1d_1' = K_{p1}(d_{1des} - d_1) \implies$$

$$(m_1 + m_2)d_1'' + b_1d_1' + K_{p1}d_1 = K_{p1}d_{1des}$$

$$X.E : (m_1 + m_2)r^2 + b_1r + K_{p1} = 0 \implies r_{1,2} = -1 + i\frac{\sqrt{165}}{10}, -1 - i\frac{\sqrt{165}}{10}$$

$$\begin{aligned} \acute{\alpha}\rho\alpha \quad d_1(t) &= c_1 \cdot e^{-t} \cdot \cos\left(t \cdot \frac{\sqrt{165}}{10}\right) + c_2 \cdot e^{-t} \cdot \sin\left(t \cdot \frac{\sqrt{165}}{10}\right) \\ \text{Μερική Λύση: } D_1(t) &= A \implies D_1'(t) = 0 \implies D_1''(t) = 0 \end{aligned}$$

$$\text{Αντικατάσταση: } K_{p1}A = K_{p1}d_{1des} \implies A = d_{1des}$$

$$\text{Γενική Λύση: } d_1(t) = d_{1des} + c_1 \cdot e^{-t} \cdot \cos\left(t \cdot \frac{\sqrt{165}}{10}\right) + c_2 \cdot e^{-t} \cdot \sin\left(t \cdot \frac{\sqrt{165}}{10}\right)$$

$$d_1'(t) = -c_1 \cdot e^{-t} \cdot \cos(t \cdot \frac{\sqrt{165}}{10}) - c_1 \cdot e^{-t} \cdot \sin(t \cdot \frac{\sqrt{165}}{10}) \cdot \frac{\sqrt{165}}{10} - c_2 \cdot e^{-t} \cdot \sin(t \cdot \frac{\sqrt{165}}{10}) + c_2 \cdot e^{-t} \cdot \cos(t \cdot \frac{\sqrt{165}}{10}) \cdot \frac{\sqrt{165}}{10}$$

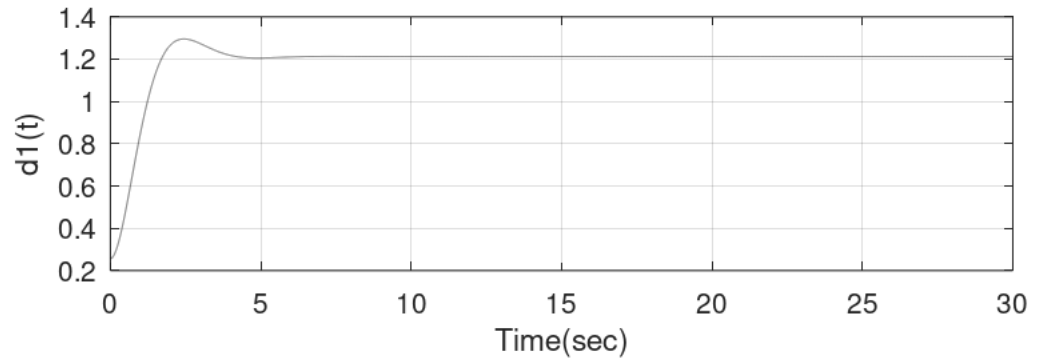
$$d_1(0) = 0.25625 \Rightarrow d_{1des} + c_1 = 0.25625 \Rightarrow c_1 = -0.95625$$

$$d_1'(0) = 0 \Rightarrow -c_1 + c_2 \cdot \frac{\sqrt{165}}{10} = 0 \Rightarrow c_2 = \frac{10}{\sqrt{165}} \cdot c_1 \Rightarrow c_2 = -0.74443$$

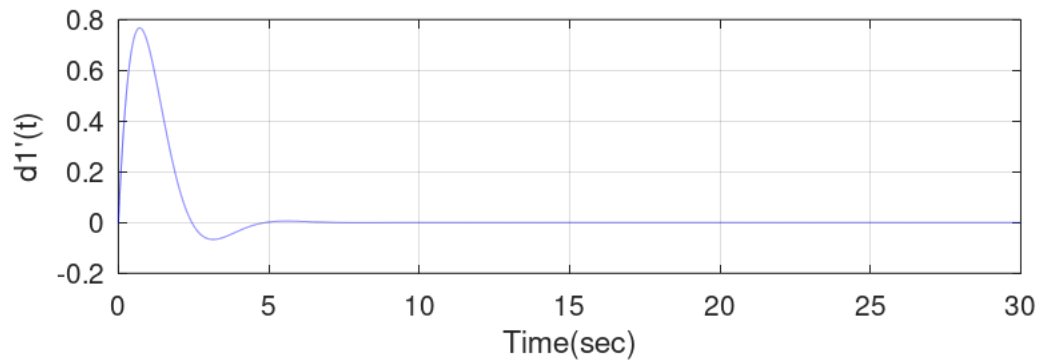
2.e

t(sec)	$d_{1,1bg}(t)$	$d_{1,1e}(t)$
0	0.2565	0.2562
3	1.2729	1.2728
4	1.2176	1.2177
8	1.2129	1.2129
20	1.2125	1.2125
30	1.2125	1.2125

**d1(t) Graph**



**d1'(t) Graph**



Όπως φαίνεται από τον πίνακα και το διάγραμμα οι τιμές 1Bγ που έχουν βρεθεί αριθμητικά είναι πολύ κοντά στις τιμές που έχουν βρεθεί αναλυτικά. Παρακάτω βλέπουμε και τις γραφικές παραστάσεις για την αναλυτική λύση.

2.ς

Γραφικές Παραστάσεις  $d_1(t), d_1'(t)$  :

