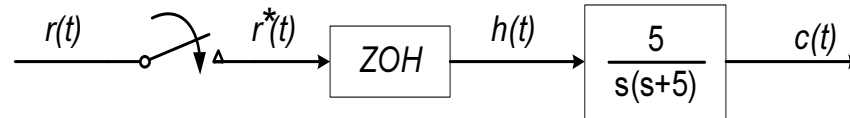


ΕΠΙΛΕΓΜΕΝΕΣ ΑΣΚΗΣΕΙΣ & ΛΥΣΕΙΣ (b)

23. Για το σύστημα του παρακάτω σχήματος βρείτε την έξοδο δειγματοληψίας $c(kT)$. Η είσοδος είναι μοναδιαία παλμική και η περίοδος δειγματοληψίας είναι 0.1s. Βρείτε την τελική τιμή $c(k)$ για $k \rightarrow \infty$



$$\frac{C(z)}{R(z)} = (1-z^{-1})\mathcal{Z}\left[\frac{5}{s^2(s+5)}\right] = (1-z^{-1})\mathcal{Z}\left[\frac{-0.2}{s} + \frac{1}{s^2} + \frac{0.2}{(s+5)}\right]. \text{ Για } T=0.1 \text{ sec}$$

$$\frac{C(z)}{R(z)} = (1-z^{-1})\left[\frac{-0.2z}{z-1} + \frac{Tz}{(z-1)^2} + \frac{0.2}{(z-e^{-5T})}\right]$$

$$= \frac{0.021306z + 0.018041}{(z-1)(z-0.6065)}$$

$$R(z) = 1$$

$$C(z) = \frac{0.021306z + 0.018041}{(z-1)(z-0.6065)}$$

$$C(z) = \frac{0.1}{z-1} + \frac{-0.078686}{z-0.6065}$$

$$c(kT) = [0.1 - 0.078686(0.6065)^{k-1}]u_s(k-1)$$

$$\lim_{k \rightarrow \infty} c(kT) = 0.1$$

24. Βρείτε την έξοδο δειγματοληψίας $c(kT)$ του συστήματος που φαίνεται στο παρακάτω σχήμα
- α. Η είσοδος είναι μοναδιαία βηματική συνάρτηση και η περίοδος δειγματοληψίας είναι 0.1s. Βρείτε την τελική τιμή $c(k)$ για $k \rightarrow \infty$
- β. Η είσοδος είναι μοναδιαία ράμπα συνάρτηση και η περίοδος δειγματοληψίας είναι 0.1s. Βρείτε την τελική τιμή $c(k)$ για $k \rightarrow \infty$



$$c(s) = \frac{(Ts+1)}{Ts^2} (1 - e^{-Ts})^2 \frac{1}{s+1} R^*(s), \text{ Για } T=0.1$$

$$\frac{C(z)}{R(z)} = (1 - z^{-1})^2 \mathbb{Z} \left[\frac{(Ts+1)}{Ts^2(s+1)} \right] = (1 - z^{-1})^2 \mathbb{Z} \left[\frac{(s+10)}{s^2(s+1)} \right] = (1 - z^{-1})^2 \mathbb{Z} \left[\frac{-9}{s} + \frac{10}{s^2} + \frac{9}{(s+1)} \right]$$

$$\frac{C(z)}{R(z)} = (1 - z^{-1})^2 \left[\frac{-9z}{z-1} + \frac{z}{(z-1)^2} + \frac{9z}{z - e^{-0.1}} \right] = \left[\frac{z-1}{z} \right]^2 \left[\frac{0.14354z - 0.048375}{(z-1)^2(z-0.9048)} \right] = \frac{0.14354z - 0.048375}{z(z-0.9048)}$$

(a)

$$R(z) = \frac{z}{z-1}, \quad C(z) = \frac{0.14354z - 0.048375}{(z-1)(z-0.9048)}$$

$$C(z) = \frac{0.9992}{z-1} - \frac{0.8557}{(z-0.9048)}$$

$$c(k) = [0.9992 - 0.8557(0.9048)^k]u_s(k-1)$$

$$\lim_{k \rightarrow \infty} c(k) = 0.9992$$

(b)

$$R(z) = \frac{Tz}{(z-1)^2} = \frac{0.1z}{(z-1)^2}$$

$$C(z) = \frac{0.1(0.1435 - 0.048375)}{(z-1)^2(z-0.9048)} =$$

$$= \frac{-0.89886}{z-1} + \frac{0.09992}{(z-1)^2} + \frac{0.89886}{(z-0.9048)}$$

$$c(k) = [-0.89886 + 0.09992(k-1) + 0.89886(0.9048)^k]u_s(k-1)$$

25. Υπολογίστε τη συνάρτηση μεταφοράς ανοιχτού-βρόχου $G(z) = \frac{\Theta_o(z)}{\Theta_e(z)}$ και τη συνάρτηση μεταφοράς κλειστού-βρόχου $\frac{\Theta_o(z)}{\Theta_i(z)}$ για το σύστημα που εμφανίζεται κατωτέρω τις ακόλουθες περιόδους δειγματοληψίας: a) $T=0.01\text{sec}$, b) $T=0.1\text{sec}$.

Οι παράμετροι του συστήματος δίνονται παρακάτω

R =αντίσταση του κινητήρα=5 Ω

L =επαγωγή του κινητήρα $\cong 0H$

J =αδράνεια φορτίου-κινητήρα=0.001 oz-in- s^2

N =λόγος γραναζιών=100

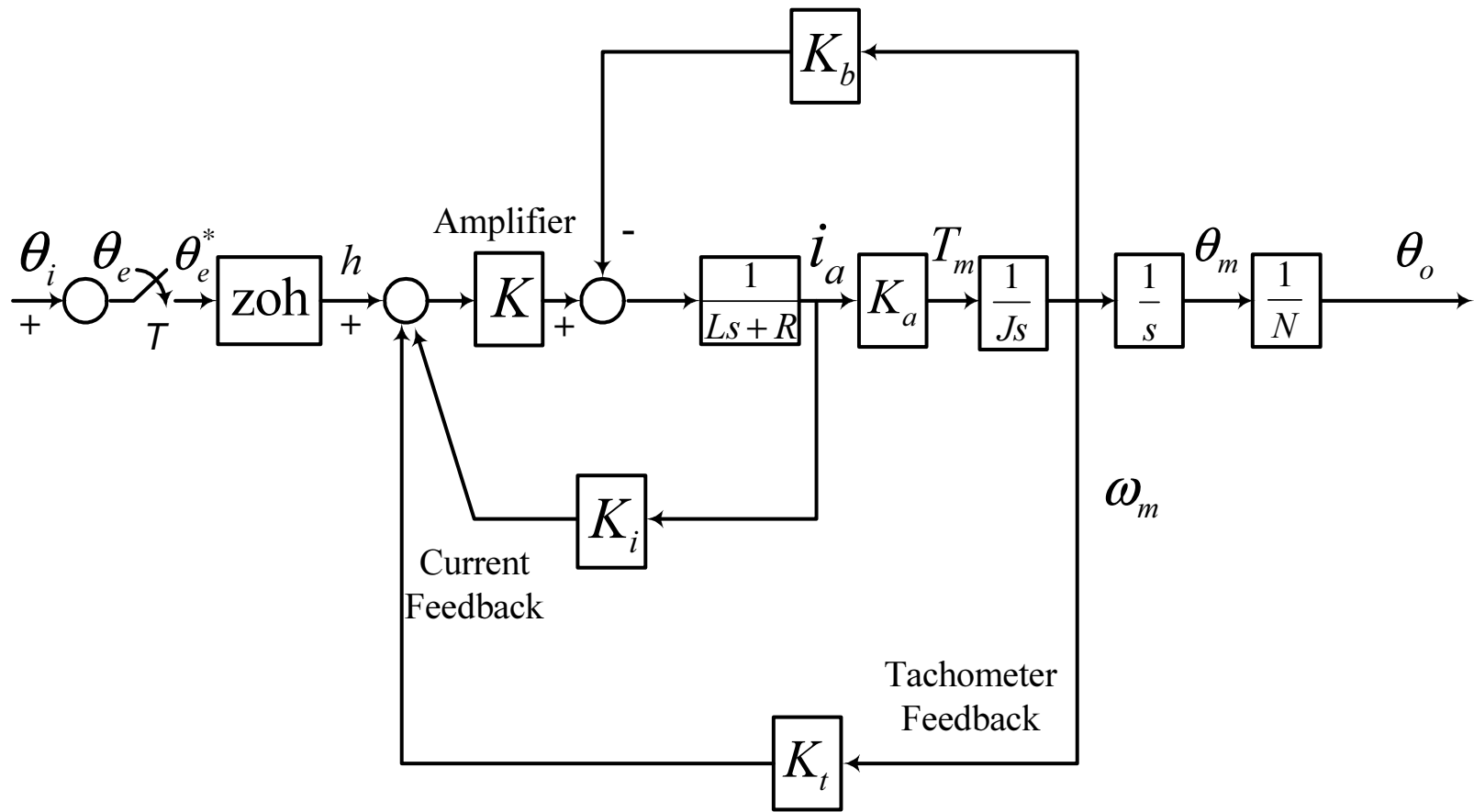
K_a =σταθερά ροπής του κινητήρα= 10 oz-in- s^2

K_b =σταθερά ηλεκτρεγερτικής δύναμης του κινητήρα=0.7 V/rad/s

K_f =κέρδος ταχογεννήτριας=0.0005 V/rad/s

K_i = κέρδος ανάδρασης ρεύματος=1 V/A

K =κέρδος ενισχυτή=20



$$G_p(s) = \frac{\Theta_o(s)}{H(s)} = \frac{KK_a}{Ns[Js^2 + J(R + KK_t)s + KK_aK_t + K_aK_b]}$$

$$= \frac{10K}{s[0.1(5 + K)s + 0.5K + 70]}$$

Για K=20, $G_p(s) = \frac{80}{s(s+32)}$

$$G(z) = \mathbb{Z}[G_{h0}(s)G_p(s)] = (1-z^{-1})\mathbb{Z}\left(\frac{G_p(s)}{s}\right)$$

$$G(z) = (1-z^{-1})\mathbb{Z}\left(\frac{80}{s^2(s+32)}\right) =$$

$$= (1-z^{-1})\mathbb{Z}\left(\frac{-0.0781}{s} + \frac{2.5}{s^2} + \frac{0.0781}{s+32}\right)$$

Για T=0.01 sec

$$C(z) = \frac{0.003605(z+0.8869)}{z^2 - 1.7261z + 0.72615} = \frac{0.003605(z+0.8869)}{(z-1)(z-0.72615)}$$

$$\frac{\Theta_0(z)}{\Theta_1(z)} = \frac{0.003605(z+0.8869)}{z^2 - 1.7225z + 0.7294} = \frac{0.003605(z+0.8869)}{(z-1)(z-0.9726)}$$

Για T=0.1 sec

$$C(z) = \frac{0.17506(z+0.37)}{z^2 - 1.04076z + 0.040762} = \frac{0.17506(z+0.37)}{(z-1)(z-0.04076)}$$

$$\frac{\Theta_0(z)}{\Theta_1(z)} = \frac{0.17506(z+0.37)}{z^2 - 0.8657z + 0.10551} = \frac{0.17506(z+0.37)}{(z-0.1468)(z-0.7189)}$$

26. Το δομικό διάγραμμα του ψηφιακού ελέγχου για ιδανική ταχύτητα σε μια μηχανή αυτοκινήτου, φαίνεται στο ακόλουθο σχήμα. Η συνάρτηση κάθε block του διαγράμματος φαίνεται στο σχήμα. Οι μεταβλητές του συστήματος περιγράφονται ως εξής:

a = θέση βαλβίδας (in)

u = τάση εισόδου (V)

ω = ταχύτητα μηχανής (rad/s)

T_e = ροπή μηχανής (ft-lb)

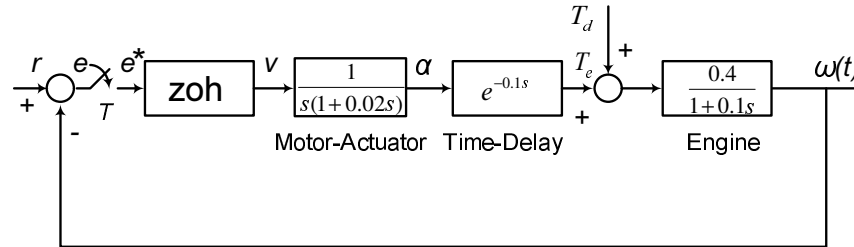
T_d = ροπή διαταραχής (ft-lb)

T = περίοδος δειγματοληψίας = 0.05sec

α. Υπολογίστε τη συνάρτηση μεταφοράς ανοιχτού-βρόχου $G(z) = \frac{\Omega(z)}{E(z)}$ και τη συνάρτηση μεταφοράς

κλειστού-βρόχου $\frac{\Omega(z)}{R(z)}$

β. Θεωρήστε ότι η ροπή διαταραχής είναι μια βηματική συνάρτηση με πλάτος T_d . Βρείτε το μετασχηματισμό z της εξόδου $\Omega(z)$ εξαιτίας του T_d ($r=0$). Υπολογίστε την τιμή σταθερής κατάστασης του $\omega(kT)$, για $k \rightarrow \infty$, με τους όρους του T_d .



$$(a) G(z) = \frac{\Omega(z)}{E(z)} = (1 - z^{-1}) \mathbb{Z} \left[\frac{0.4e^{-0.1s}}{s^2(1+0.02s)(1+0.1s)} \right]$$

Γα T=0.05 sec

$$G(z) = z^{-2}(1 - z^{-1}) \mathbb{Z} \left[\frac{0.048}{s} + \frac{0.4}{s^2} + \frac{0.05}{s+10} - \frac{0.002}{s+50} \right]$$

$$G(z) = z^{-2} \left(\frac{(2.1624z^2 + 4.5667z + 0.49433)10^{-3}}{z^3 - 1.6886z^2 + 0.7384z - 0.049787} \right) = \frac{0.0021624(z+0.11445)(z+1.9974)}{z^2(z-1)(z-0.60655)(z-0.082085)}$$

$$\frac{\Omega(z)}{E(z)} = \frac{0.0021624(z+0.11445)(z+1.9974)}{z^5 - 1.6886z^4 + 0.7384z^3 - 0.04763z^2 + 0.004567z + 0.000494}$$

$$= \frac{0.0021624(z+0.11445)(z+1.9974)}{(z+0.0527)(z-0.6586)(z-0.9779)(z-0.0524 \pm j0.1087)}$$

(b)

$$\Omega(z) = \frac{\mathbb{Z} \left(\frac{2}{(1+0.1s)} \frac{T_d}{s} \right)}{1+G(z)}$$

$$\Omega(z) = \frac{20T_d \mathbb{Z}\left(\frac{1}{s(s+1)}\right)}{1 + \frac{0.0021624z^2 + 0.0045667z + 0.00049433}{z^5 - 1.6886z^4 + 0.7384z^3 - 0.049787z^2}}$$

$$\mathbb{Z}\left(\frac{1}{s(s+1)}\right) = \frac{2}{s} - \frac{2}{s+1} = \frac{0.7869z}{(z-1)(z-0.6065)}$$

$$\Omega(z) = \frac{15.739T_d(z^5 - 1.6886z^4 + 0.7384z^3 - 0.049787z^2)}{(z-1)(z-0.6065)(z^5 - 1.6886z^4 + 0.7384z^3 - 0.04763z^2 + 0.0045667z + 0.00049433)}$$

27. Να αποσυνθέσετε τις παρακάτω συναρτήσεις μεταφοράς με ευθεία αποσύνδεση και να σχεδιάσετε τα διαγράμματα κατάστασης.

a) $\frac{C(z)}{R(z)} = \frac{z+0.5}{z^3+2z^2+z+0.5}$, **b)** $\frac{C(z)}{R(z)} = \frac{z(z+0.5)}{z^3+2z^2+z+0.5}$

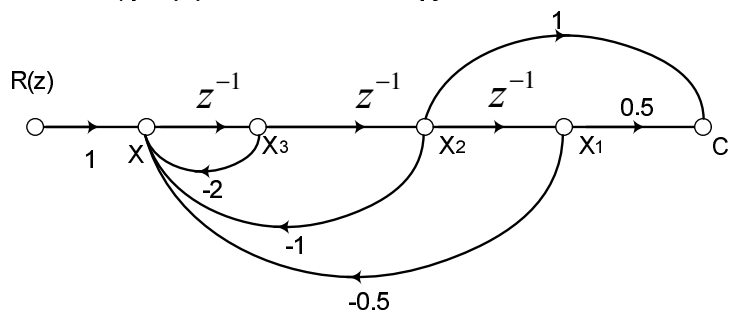
(a) Με ευθεία αποσύνδεση η συνάρτηση μεταφοράς γράφεται:

$$\frac{C(z)}{R(z)} = \frac{z+0.5}{z^3+2z^2+z+0.5} \frac{X(z)}{X(z)} = \frac{z^{-2}+0.5z^{-3}}{1+2z^{-1}+z^{-2}+0.5z^{-3}} \frac{X(z)}{X(z)}$$

$$X(z) = R(z) - 2z^{-1}X(z) - z^{-2}X(z) - 0.5z^{-3}X(z)$$

$$C(z) = z^{-2}X(z) + 0.5z^{-3}X(z)$$

Το διάγραμμα κατάστασης είναι



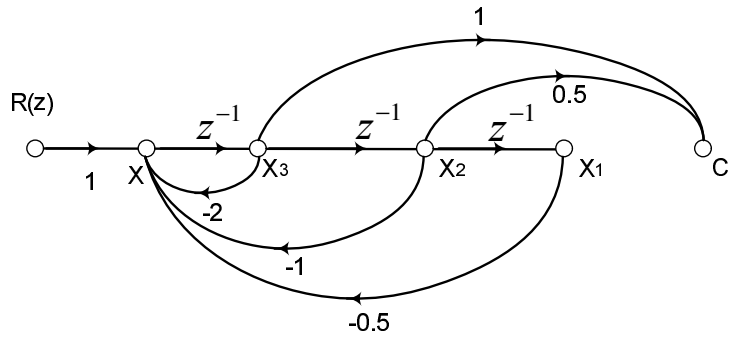
(b) Η συνάρτηση μεταφοράς αποσυνθίζεται με ευθεία αποσύνδεση ως εξής:

$$\frac{C(z)}{R(z)} = \frac{z(z+0.5)}{z^3+2z^2+z+0.5} \frac{X(z)}{X(z)} = \frac{z^{-1}+0.5z^{-2}}{1+2z^{-1}+z^{-2}+0.5z^{-3}} \frac{X(z)}{X(z)}$$

$$X(z) = R(z) - z^{-1}X(z) - 2z^{-2}X(z) - 0.5z^{-3}X(z)$$

$$C(z) = (z^{-1} + 0.5z^{-2})X(z)$$

Διάγραμμα κατάστασης:

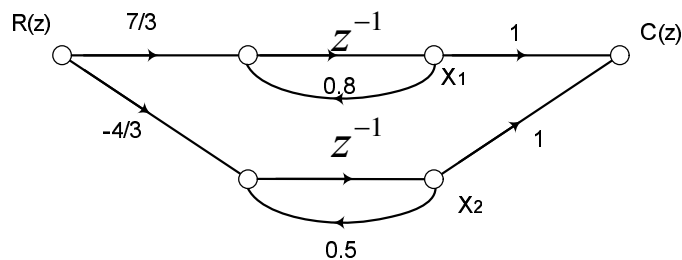


28. Να αποσυνδέσετε τις παρακάτω συναρτήσεις μεταφοράς με παράλληλη αποσύνθεση και να σχεδιάσετε τα διαγράμματα κατάστασης.

a) $\frac{C(z)}{R(z)} = \frac{z-0.1}{(z-0.5)(z-0.8)}$, **β)** $\frac{C(z)}{R(z)} = \frac{z}{(z-0.2)(z-1)}$

(a) Η συνάρτηση μεταφοράς αποσυνθίζεται με παράλληλη αποσύνθεση ως εξής:

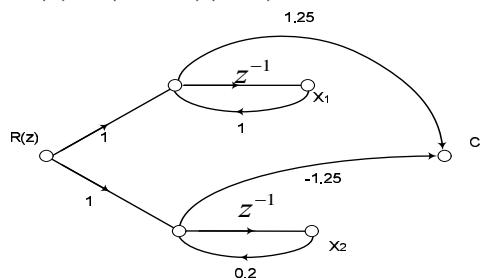
$$\frac{C(z)}{R(z)} = \frac{z-0.1}{(z-0.5)(z-0.8)} = \frac{7}{3(z-0.8)} - \frac{4}{3(z-0.5)}$$



Διάγραμμα κατάστασης:

(b) Η συνάρτηση μεταφοράς αποσυνθίζεται με παράλληλη αποσύνθεση ως εξής:

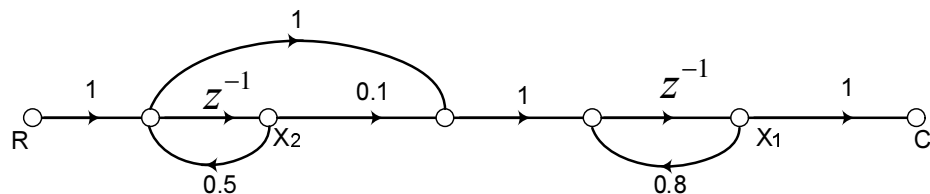
$$\frac{C(z)}{R(z)} = \frac{z}{(z-0.2)(z-1)} = \frac{1.25z}{z-1} - \frac{1.25z}{z-0.2}, \text{ με διάγραμμα κατάστασης:}$$



29. Να αποσυνδέσετε τις συναρτήσεις μεταφοράς του παραπάνω προβλήματος (28) με διαδοχική αποσύνδεση και να σχεδιάσετε τα διαγράμματα κατάστασης.

(α) Η συνάρτηση μεταφοράς αποσυνθέεται με διαδοχική αποσύνθεση ως εξής:

$$\frac{C(z)}{R(z)} = \left(\frac{z-0.1}{z-0.5} \right) \frac{1}{(z-0.8)} \text{ με διάγραμμα κατάστασης:}$$



(β) Η συνάρτηση μεταφοράς αποσυνθέεται με διαδοχική αποσύνθεση ως εξής:

$$\frac{C(z)}{R(z)} = \left(\frac{z}{z-1} \right) \frac{1}{(z-0.2)} \text{ με διάγραμμα κατάστασης:}$$

