بسمه تعالی

«کنترل خطی»

دکتر طالبی

گردآوری: هادی افشاری

(دانشگاه صنعتی امیرکبیر - پلی تکنیک تهران)

سال تحصیلی ۸۲-۸۱

ترم بهار

هادی افشاری

* جلسه تخت: یکشنبه ۸۱/۱۱/۲۷

* منابع:

* Text book:
  - Modern Control Systems
    R.C. Dorf   7th Edition

* References:
  - Moden Control Eng.
    K. Ogata   3rd Ed. 1997
  - Feedback Contorol of dynamical Systems
    Franklin, Emami, Naini, 1997
  - Kuo
  - Nise

* Evaluation:

  25% - 35% : Midterm

  45% - 55% : Final exam

  10% - 20% : Ass. - Project.

* Rules:

  - No entries after 8:10 AM
  - Nobody leaves the classroom once entered

سیستم‌های دینامیکی:

$$y^{(n)}(t) = f\left(y^{(n-1)}(t), \dots, \dot{y}(t), y(t), u^{(m)}(t), \dots, \dot{u}(t), u(t)\right)$$

$y(t) = f(u(t))$ → استاتیکی → با این معادله کاری نداریم

سیستمهای مورد استفاده ما دینامیکی هستند. همه سیستمهای فیزیکی دینامیک دارند.

[illegible] ۷۲/۷/۱۸ [illegible]

در رق تنها یک مدار تعادلی ساده است که دینامیک ندارد که حال استعادهم نیست !

• معادله تفاضلی :
$$y(k+n) = g(y(k+n-1), \dots, y(k), u(k+m), \dots, u(k))$$

• [illegible] بااینگونه معادلات هم سروکاری نداریم.

• مباحث این بخش :
- نمایش سیستمها
- رفتار سیستمها
- تغییرات سیستمها

کنترل { حلقه باز / فیدبک (حلقه بسته)

• مراحل طراحی یک سیستم کنترل :

- Objective (هدف) ← خروجی مطلوب { Tracking : تعقیب ← $y_d(t)$ / Regulation : رگولاسیون ← $y_d(t) = cte$ }

$y_d \rightarrow$ desired

شاخص های برای تعیین میزان نزدیکی خروجی به خروجی مطلوب { شاخصهای سرعت / شاخصهای دقت }

• مدل سازی :

شناخت رفتار سیستم { متغیرهای خروجی / اهرم کنترل (متغیر ورودی) / متغیرهای میانی (که در بعضی مدل سازیها با این متغیر سروکار داریم) }

$$\dot{x}(t) = f(x(t), \dots, u(t), \dots)$$

اعمال قانونهای فیزیکی حاکم بر پروسه .

• رابطه (معادله دیفرانسیل) بین متغیر ورودی و خروجی ← مدل سازی

* نمایش سیستمها : I/O ← زمان / فرکانس ؛ فضای حالت

* رفتار سیستم ها : مدل غیرخطی (پیچیده) ← ترجیح برای تحلیل و شبیه سازی
مدل خطی (ساده) ← مثلاً برای محدوده کاری کوچک ← ترجیح برای طراحی

* تغییرات سیستمها : Time Variant
Time invariant

با سیستمهای Linear Time Invariant (LTI) سروکار داریم.

بعضی مواقع ← مدلها بصورت ریاضی در اختیار نیستند. ـ بصورت داده های ورودی خروجی در اختیار هستند.

ورودی باید غنی باشد یعنی همه مودهای سیستم را تحریک کرده باشد تا در خروجی مشاهده شود.

یک سری ورودیها که همه مودهای سیستمهای مورد نظر را تحریک می کنند ، که به این تحریک ، تحریک پایا (persistantly excitation) می گویند ← شناسایی سیستمها

Model Verification (تطبیق مدل) :

بعد از این که یک مدل ناهی از سیستم بدست آمد ، سراغ کنترل می رویم.

Control :

یافتن اهرم کنترل u(t) طوریکه خروجی سیستم ، خروجی مطلوب را دنبال کند

$y^{(n)} = f(y^{(n-1)}, \dots, u)$

* تعریف ریاضی کنترل :

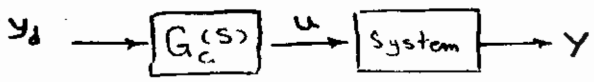
Find $u(t)$ s.t. $y(t) \to y_d(t)$
$t \to \infty$

* آنالیز پایداری (کاملاً وابسته به مدل) :

- BIBO ← خروجی به ازاء همه ورودیهای محدود، محدود باشد.
- Internal (داخلی) ← تمام سیگنال‌های داخل سیستم محدود باشند.

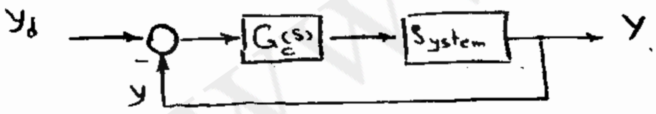
• کنترل حلقه باز : Open Loop Control :

هدف، پیدا کردن u جوری که y به سمت y_d برود.



$u = G_c(s) \cdot y_d$

• کنترل حلقه بسته : (Close Loop Control) :



$u = G_c(s) \cdot \underbrace{(y_d - y)}_{e}$

در این روش، توانایی مقابله با تغییرات (اغتشاشات) را داریم.

* جلسه دوم : سه‌شنبه ۸۱/۱۱/۲۹

* مدل‌های ریاضی سیستمها:

. نمایش ورودی - خروجی

متغیر { ورودی : اهرم کنترل است
خروجی : چیزهایی که قرار است کنترل شود

. مدل خطی سیستمها { اجزاء خطی
محدوده عملکردی
محدوده سرعت

مدل : رابطه ریاضی میان متغیرهای سیستم

که برای سیستم‌های دینامیکی ، همان معادله دیفرانسیل است:

$$y^{(n)} = f(y^{(n-1)}, \dots, \dot{y}, y, u^{(m)}, \dots, \dot{u}, u)$$

* مباحث این بخش:

- تعریف سیستم و اجزای آن
- خصوصیات راجع به عملکرد سیستم و خطی سازی
- اعمال قوانین فیزیکی حاکم بر پروسه
- تبدیل لاپلاس و مفهوم تابع تبدیل

* با دو نوع متغیر سر و کار داریم:

(۱) Variable Across Elements : متغیرهایی که نسبت به دو سر المان اندازه‌گیری می‌شوند:

مانند: اختلاف پتانسیل ، اختلاف فشار ، اختلاف سرعت

(۲) Variable Through Elements : متغیرهایی که به شکل عبور از داخل المان اندازه‌گیری می‌شوند.

مانند: جریان ، نیرو

* برای هر سیستم سه دسته المان مشخص می‌کنیم:

(۱) المان مصرف‌کننده انرژی (۲) المان ذخیره‌کننده انرژی (۳) المان القاءکننده

۹۶/۱۱/۱۸ جلسه: ۹ جلسه

(a) سیستم الکتریکی:

- متغیر عبوری: جریان $i\,(A)$ متغیر طرفی: $v\,(V)$

- . المان تلف کننده انرژی: مقاومت $i = \frac{v}{R}$

. المان ذخیره کننده انرژی: خازن $i = C.\frac{dv}{dt}$

. المان القاء: سلف: $v = L.\frac{di}{dt}$

- قوانین فیزیکی حاکم: KVL و KCL

(b) سیستم مکانیکی انتقالی (خطی):

- متغیر عبوری: نیرو $F\,(N)$ متغیر طرفی: سرعت $v\,(m.s^{-1})$

. المان تلف کننده انرژی (اصطکاک): دمپر: f $F = f.v$

اصطکاک خطی (اصطکاک ویسکوز)

تذکر: اصطکاک دیگری نیز وجود دارد که تابع جهت سرعت است (اصطکاک کولمب)

. المان ذخیره کننده انرژی: جرم M $F = M.\frac{dv}{dt}$ ⇐ $F = Ma$

. المان القایی: فنر K $v = \frac{1}{K}.\frac{dF}{dt}$ $F = Kx$

- قوانین حاکم: قانونهای نیوتن

تذکر: از مقایسه سیستمهای مکانیکی و الکتریکی نتیجه میگیریم:
برای مدلسازی یک سیستم مکانیکی، به کمک سیستم الکتریکی، مقاومت و سلف بکار رفته در مدل الکتریکی، تعدادی برابر با عکس تعداد دمپر و فنر در سیستم مکانیکی، خواهند داشت.

(c) سیستم مکانیکی چرخشی (زاویه‌ای):

متغیر عبوری: گشتاور $T\ (N.m)$ — متغیر طرفینی: $\omega\ (rad.s^{-1})$

. المان تلف کننده انرژی: دمپر چرخشی — $T = B\omega$

. المان ذخیره کننده انرژی: ممان اینرسی J — $T = J.\frac{d\omega}{dt}$

. المان القایی: فنر چرخشی: K — $\omega = \frac{1}{K}.\frac{dT}{dt}$

قوانین فیزیکی حاکم: قوانین نیوتن

(d) سیستم سیال:

- متغیر عبوری: نرخ شارش حجمی (دبی): $Q\ (m^3.s^{-1})$ — متغیر طرفینی: اختلاف فشار P (pascal)

- . المان تلف کننده انرژی: مقاومت سیال: R_p — $Q = \frac{1}{R_p}.P$

. المان ذخیره کننده انرژی: ظرفیت سیال: C_p — $Q = C_p.\frac{dP}{dt}$

. المان القایی: اینرسی سیال: I — $P = I.\frac{dQ}{dt}$

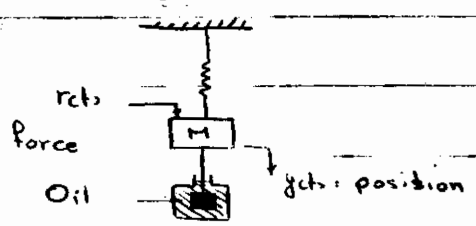
- قوانین حاکم: اصل بقای انرژی (جرم)

(ه)

تفاضل انرژی ورودی و خروجی باعث تغییر فلو می‌شود.

$$Q_i - Q_o = A.\frac{dh}{dt} \rightarrow \text{Level}$$

. مثال: سیستم ساده جرم - فنر - دمپر (dash-pot).



$$M.\frac{d^2y}{dt^2} = r(t) - f.\frac{dy}{dt} - Ky \rightarrow$$

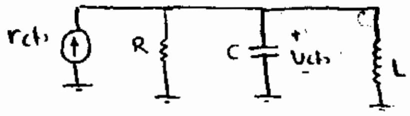
$$r(t) = M.\ddot{y} + f\dot{y} + Ky$$

تذکر: از این به بعد فرض می‌کنیم، نیروی وزن جرم با نیروی اولیه خنثی شده است و اصطلاحاً معادلات را از نقطه تعادل نوشته‌ایم.

تا الان معادله را برحسب جابجایی نوشته‌ایم. اکنون آن را براساس سرعت می‌نویسیم.

$$M\frac{dv}{dt} + \beta v + K\int_0^t v\,d\tau = r(t)$$

اکنون یک سیستم الکتریکی مشابه، مثال می‌زنیم:



$$r(t) = \frac{v}{R} + C\frac{dv}{dt} + \frac{1}{L}\int_0^t v\,d\tau$$

به این، آنالوژی جریان - نیرو گوییم.

آنالوژی ← شبیه سازی ← ساده‌تر شدن تحلیل سیستمهای پیچیده (الف و ب)

• تقریب خطی سیستمهای غیرخطی:

کلیه روابطی که تا الان نوشتیم در یک محدوده (range) خاصی از تغییر بود.

سیستمهای خطی:

جمع آثار: $x_1 \to y_1,\ x_2 \to y_2 \Rightarrow x_1 + x_2 \to y_1 + y_2$

همگنی: $x_1 \to y_1 \Rightarrow ax_1 \to ay_1$

• تمرین (مهلت تحویل: یک هفته)

a) مثالهایی از سیستمهای فیزیکی بزنید که همگن باشد ولی جمع آثار برای آن صادق نباشد.

b) ثابت کنید، اگر جمع آثار صادق باشد، برای همه α های گویا، همگنی هم صادق است.

تقریب خطی حول نقطه کار:

$$y = g(x)$$

$$y = g(x_0) + \frac{\partial g(x)}{\partial x}\Big|_{x=x_0}(x-x_0) + \frac{\partial^2 g(x)}{\partial x^2}\Big|_{x=x_0}\frac{(x-x_0)^2}{2!} + \dots$$

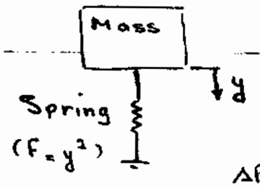
تقریب خطی زدن یعنی در نظر نگرفتن جملات درجه ۲ به بالا:

$x=x_0$: بازش $\rightarrow y = g(x_0) + \frac{\partial g(x)}{\partial x}\Big|_{x=x_0} (x-x_0) \rightarrow$

$$y = \underbrace{g(x_0)}_{y_0} + m\underbrace{(x-x_0)}_{\Delta x} \rightarrow y = m\Delta x + y_0 \rightarrow \underbrace{y - y_0}_{\Delta y} = m\Delta x \Rightarrow$$

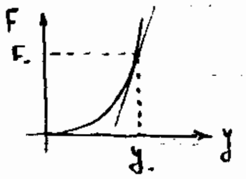
البته تنها حول و حوش نقطه کار معتبر است: $\Delta y = m \cdot \Delta x$

مثال:



$$F_0 = Mg \Rightarrow Mg = y_0^2 \Rightarrow y_0 = \sqrt{Mg}$$

$$\Delta F = K\Delta Y \rightarrow K = \frac{\partial F}{\partial y}\Big|_{y=y_0} = 2y_0 = 2\sqrt{Mg}$$



بیان از روی نمودار:

• تبدیل لاپلاس:

سیگنال $f(t)$ تبدیل لاپلاس دارد اگر $\int_0^\infty |f(t)| e^{-\sigma_0 t} dt < \infty$ و αای وجود دارد که به ازای $\sigma_0 > \alpha$ انتگرال معرفی شده محدود است.

$$F(s) = \int_0^\infty f(t) e^{-st} dt$$

تبدیل معکوس لاپلاس:

$$f(t) = \frac{1}{2\pi j}\int_{\sigma - j\infty}^{\sigma + j\infty} F(s) e^{st} ds$$

در عمل از این تعریف استفاده نمی کنیم

برای عکس تبدیل لاپلاس گرفتن از بسط کسرهای جزئی استفاده می کنیم.

نوع پاسخ زمانی: توسط α_i ها در ریشه های مخرج تابع تبدیل مشخص می شود. α_iها مد (mode)

سیستم نام دارند.

*جلسه سوم: یکشنبه ۸۱/۱۲/۴

... تبدیل لاپلاس و معکوس آن:

$$\frac{df(t)}{dt} \xrightarrow{L} s\cdot F(s) \qquad \int^{t} f(\lambda)\,d\lambda \xrightarrow{L} \frac{F(s)}{s}$$

*مثال: سیستم مکانیکی درجه ۲:

$$M\frac{d^2y(t)}{dt^2} + f\frac{dy(t)}{dt} + ky = r(t) \rightarrow$$

$$M(s^2Y(s) - s\,y(0) - \dot{y}(0)) + f(sY(s) - y(0)) + kY(s) = R(s)$$

فرضیات: $y(0) = y_0 \qquad \dot{y}(0) = 0 \qquad r(t) = 0$

$$\hookrightarrow Y(s)(Ms^2 + fs + k) = y_0(Ms + f) \Rightarrow$$

$$Y(s) = \frac{Ms + f}{Ms^2 + fs + k}\,y_0 \rightarrow Y(s) = \frac{s + \frac{f}{M}}{s^2 + \frac{f}{M}s + \frac{K}{M}}\,y_0$$

عبارت حق تابع تبدیل نیست چون: (۱) نسبت خروجی به ورودی نیست (۲) شرایط اولیه صفر نیست.

بفرض: $\frac{f}{M} = 3$ ، $\frac{K}{M} = 2 \leftarrow$

$$Y(s) = \frac{s+3}{s^2+3s+2}\,y_0 = \frac{(s+3)y_0}{(s+1)(s+2)} \Rightarrow$$

$$Y(s) = \left(\frac{K_1}{s+1} + \frac{K_2}{s+2}\right)y_0 \qquad K_1 = (s+1)Y(s)\Big|_{s=-1} = 2 \qquad K_2 = (s+2)Y(s)\Big|_{s=-2} = -1$$

$$\rightarrow Y(s) = \left(\frac{2}{s+1} - \frac{1}{s+2}\right)y_0 \Rightarrow y(t) = (2e^{-t} - e^{-2t})\,y_0$$

بطور کلی نوع پاسخ زمانی سیستم تاثیر پذیر از ریشه‌های مخرج است

سیستمهای درجه ۲ اهمیت خاصی دارند. لذا در این قسمت به بررسی آنها می‌پردازیم:

سیستم درجه ۲ استاندارد:

$$Y(s) = \frac{\omega_n^2}{s^2 + 2\xi\omega_n s + \omega_n^2}$$

که به ω_n: فرکانس طبیعی و به ξ: ضریب میرایی گوییم

فرکانس طبیعی: فرکانسی است که اگر سیستم مکانیکی میرایی نداشته باشد، با آن فرکانس نوسان خواهد کرد و تنها پاسخ تمام

حافظه دار سیستم می باشد .

مثال : سیستم بیان شده در مثال قبل ، ω_n و ξ را بیابید .

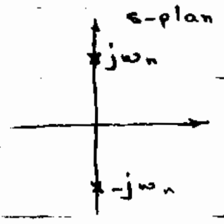
$$Y(s)=\frac{s+\frac{f}{M}}{s^2+\frac{f}{M}s+\frac{K}{M}}\,y_0 \quad\rightarrow\quad \omega_n=\sqrt{\frac{K}{M}} \qquad \xi=\frac{f}{2\sqrt{KM}}$$

تذکر : این سیستم ، یک سیستم درجه دو استاندارد نیست .

* نوع پاسخ زمانی تحت تأثیر ریشه های مخرج است : $S_{1,2}=-\xi\omega_n\pm\omega_n\sqrt{\xi^2-1}$

a) $\xi=0$ ← مشخصه میرایی وجود ندارد :

$$S_{1,2}=\pm j\omega_n$$



در این حالت ، پاسخ نوسانی نامیرا است . پاسخ دوره ای خالص است $\sin(\omega_n t)$

b) $0<\xi<1$ ← پاسخ نوسانی میرا است (فرومیرا)

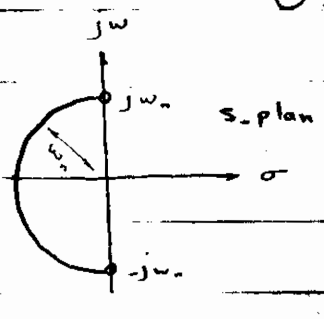
$$S_{1,2}=-\xi\omega_n\pm j\omega_n\sqrt{1-\xi^2}$$

نتیجه تبدیل : $e^{-\xi\omega_n t}\cdot\sin(\omega_n\beta t+\theta)\ ,\ \beta=\sqrt{1-\xi^2}$

مشخص است که قسمت حقیقی مرتبط به بخش نمایی پاسخ زمانی است و بخش دوره ای مرتبط با قسمت نوسانی پاسخ زمانی است .

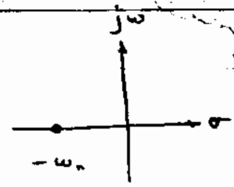
بطور کلی : $S_{1,2}=-\alpha\pm j\beta$

α : شیب میرایی ($e^{-\alpha t}$) β : فرکانس نوسان



ج) ← هر چه به محور های نزدیک شویم میرایی کم می شود .

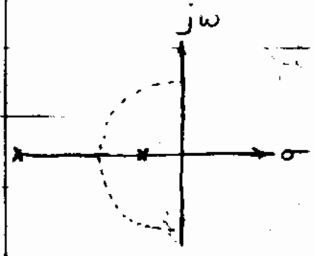
و هر چه از محور افقی دور شویم ، فرکانس بیشتر می شود .



(c) $\xi = 1 \Rightarrow s_{1,2} = -\xi\omega_n = -\omega_n$

← پاسخ زمانی به صورت میرای بحرانی است:

$$k_1 e^{-\omega_n t} + k_2 t e^{-\omega_n t}$$



(d) $\xi > 1 \Rightarrow s_{1,2} = -\xi\omega_n \pm \sqrt{\xi^2 - 1}$:

پاسخ زمانی به صورت فرامیرا است.

$$k_1 e^{-\alpha_1 t} + k_2 e^{-\alpha_2 t}$$

(e)

• مثال: بسط کسرهای جزئی مختلط :

$y(0) = \dot{y}(0) = 0 \qquad r(t) = \delta(t)$

$$\rightarrow Y(s) = \frac{1}{Ms^2 + fs + K} \rightarrow Y(s) = \frac{\frac{1}{M}}{s^2 + \frac{f}{M}s + \frac{K}{M}} = \frac{P_0}{s^2 + 2\xi\omega_n s + \omega_n^2}$$

(d) $1 > \xi > 0$ (برای تبدیل کردن به فرمی از حالت استاندارد)

فرض: $0 < \xi < 1 \Rightarrow s_1 = -\xi\omega_n + j\omega_n \underbrace{\sqrt{1-\xi^2}}_{\beta}$

$$s_2 = s_1^* = -\xi\omega_n - j\omega_n\sqrt{1-\xi^2}$$

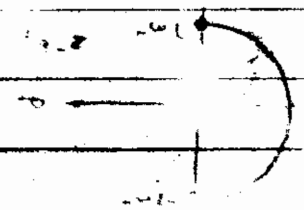
تذکر: برای توابع حقیقی گویا، اگر s_1 یک ریشه باشد، s_1^* نیز یک ریشه آن خواهد بود.

$$Y(s) = \frac{P_0}{s^2 + 2\xi\omega_n s + \omega_n^2 + \xi^2\omega_n^2 - \xi^2\omega_n^2} = \frac{P_0}{(s+\xi\omega_n)^2 + (\omega_n\beta)^2}$$

می‌خواهیم پاسخ زمانی را بیابیم:

یادآوری: $Y(s) = \frac{\omega_n}{\omega_n^2 + s^2} \Rightarrow y(t) = \sin \omega_n t$

$$Y(s) = \frac{\frac{P_0}{\omega_n\beta}\cdot\omega_n\beta}{(s+\xi\omega_n)^2 + (\omega_n\beta)^2} \rightarrow y(t) = \frac{P_0}{\omega_n\beta} e^{-\xi\omega_n t} \sin \omega_n\beta t$$



روش دیگر برای رسیدن به $y(t)$ بسط به کسرهای جزئی است:

$$Y(s)=\frac{P_0}{s^2+2\xi\omega_n s+\omega_n^2} \rightarrow Y(s)=\frac{K_1}{s-s_1}+\frac{K_2}{s-s_1^*}$$

چون ریشه‌ها مزدوج هستند ← $K_2=K_1^*$:

$$K_1=(s-s_1)Y(s)\Big|_{s=s_1}=\frac{P_0}{s-s_1^*}\Big|_{s=s_1}=\frac{P_0}{s_1-s_1^*}=\frac{P_0}{-\xi\omega_n+j\omega_n\beta-(-\xi\omega_n-j\omega_n\beta)}=\frac{P_0}{2j\omega_n\beta}=\frac{-jP_0}{2\omega_n\beta}$$

$$K_2=K_1^*=\frac{jP_0}{2\omega_n\beta} \rightarrow Y(s)=\frac{-jP_0/2\omega_n\beta}{s-s_1}+\frac{jP_0/2\omega_n\beta}{s-s_1^*} \rightarrow$$

$$y(t)=\left(\frac{-jP_0}{2\omega_n\beta}\right)e^{s_1t}+\frac{jP_0}{2\omega_n\beta}e^{s_1^*t} \rightarrow$$

$$y(t)=\frac{-jP_0}{2\omega_n\beta}e^{-\xi\omega_n t}e^{j\omega_n\beta t}+\frac{jP_0}{2\omega_n\beta}\cdot e^{-\xi\omega_n t}e^{-j\omega_n\beta t} \rightarrow$$

$$y(t)=\frac{-jP_0}{2\omega_n\beta}\cdot e^{-\xi\omega_n t}\underbrace{\left(e^{j\omega_n\beta t}-e^{-j\omega_n\beta t}\right)}_{2j\sin(\omega_n\beta t)} \rightarrow y(t)=\frac{P_0}{\omega_n\beta}e^{-\xi\omega_n t}\sin(\omega_n\beta t)$$

* **تابع تبدیل:**

- تابع تبدیل، نسبت تبدیل لاپلاس خروجی به ورودی است وقتی همهٔ شرایط اولیه صفر باشند.

* مثال: برای سیستم مکانیکی درجهٔ ۲ بیان شده:

$$G(s)=\frac{Y(s)}{R(s)}=\frac{1}{Ms^2+fs+K}$$

* تابع تبدیلهای حقیقی گویا: یعنی ضرایب حقیقی باشد

$$Y(s)=\frac{m(s)}{n(s)} \quad , \quad \deg(m)<\deg(n)$$

• تعاریف و پارامترهایی که بواسطهٔ تابع تبدیل تعریف می‌شوند:

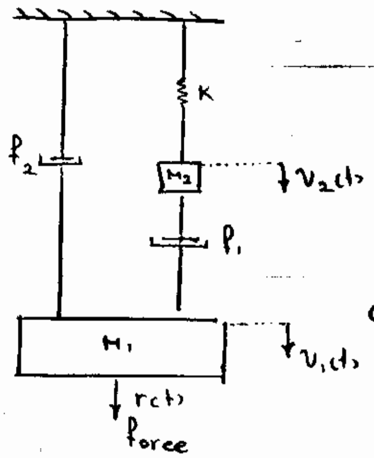
(۱) معادلهٔ مشخصه: معادلهٔ $n(s)=0$

(۲) قطبهای سیستم: ریشه‌های معادله مشخصه است.

(۳) صفرهای سیستم: ریشه‌های معادله $m(s)=0$ (چون $Y(s)$ را صفر می‌کند)

⇦ نوع پاسخ زمانی توسط قطبهای سیستم و شکل آن توسط صفرها صورت می‌گیرد

* مثال: تابع تبدیل سیستم زیر را بیابید:

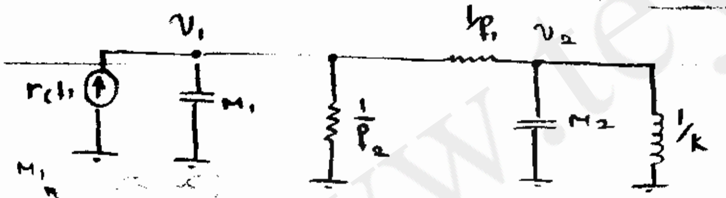


حل: تحلیل مدلسازی با عناصر الکتریکی:

سرعت ≈ ولتاژ نیرو ≈ جریان

جرم ≈ خازن فنر ≈ سلف (با مقدار عکس معکوس)

دمپر ≈ مقاومت (با مقدار عکس معکوس)



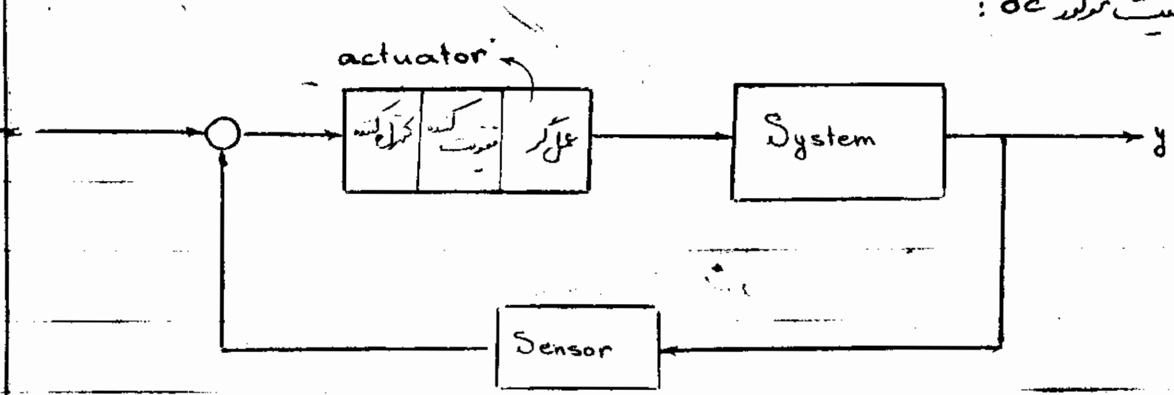
$$r(t) = C\frac{dV_1}{dt} + f_2V_1 + f_1(V_1 - V_2) \Rightarrow R(s) = M_1sV_1(s) + (f_1+f_2)V_1(s) - f_1V_2(s)$$

$$0 = M_2sV_2(s) + \frac{K}{s}V_2(s) + (V_2(s) - V_1(s))f_1$$

$$\underbrace{\begin{bmatrix} R(s) \\ 0 \end{bmatrix}}_{B} = \underbrace{\begin{bmatrix} M_1s+f_1+f_2 & -f_1 \\ -f_1 & M_2s+\frac{K}{s}+f_1 \end{bmatrix}}_{A}\begin{bmatrix} V_1 \\ V_2 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{bmatrix} V_1 \\ V_2 \end{bmatrix} = A^{-1}B = \frac{adj(A)}{|A|}\cdot B$$

اینجا می‌توان دید پاسخ زمانی آن به تحلیل دترمینان بستگی به خروجی ندارد. چون $|A|$ ساختار نحوه اتصالات مدار ثابت است. (یعنی اینکه چگونه عناصر مدار به یکدیگر متصل شده‌اند)

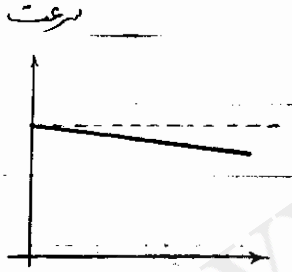
* اهمیت موتور dc :



عملگر: کار تبدیل انواع انرژی را به عهده دارد - توان لازم برای حرکت سیستم را فراهم می آورد.

چون بیشتر کنترل کننده های ما الکتریکی هستند و سیستمهایی که با آن سروکار داریم، مکانیکی هستند، به یک عملگر الکترومکانیکی نیاز داریم. یکی از بهترین عملگرهای الکترومکانیکی، موتور dc است.

* دلایل استفاده از موتور dc به عنوان عملگر الکترومکانیکی:



(۱) قابلیت حمل و نقل

(۲) قابلیت کنترل سرعت

(۳) محدوده گشتاوری مناسب

(۴) مشخصه گشتاور-سرعت خوبی دارد.

* الان می خواهیم تابع تبدیل موتور dc را داشته باشیم (نه به عنوان تمرین ... که به عنوان یک کاربرد)

فرضیات:

عواملی که سیستم را غیرخطی می کنند:

(۱) منحنی مغناطیس شوندگی

(۲) تلفات مکانیکی

(۳) هیسترزیس

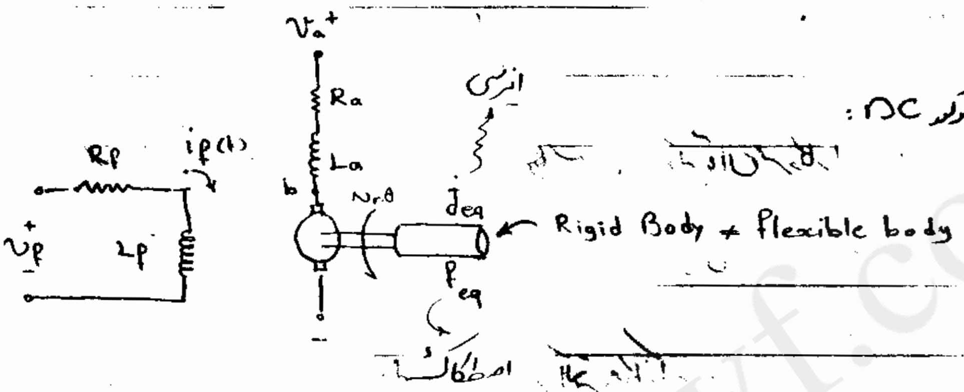
(۴) افت ولتاژ روی جاروبکها

• فرضیات اولیه:

- منحنی مغناطیس شوندگی خطی فرض می شود.
- از تلفات مکانیکی صرفنظر می شود.
- از هیسترزیس صرفنظر می شود.
- افت ولتاژ روی جاروبکها صرفنظر می شود.

* جلسه چهارم: سه شنبه ۸۱/۱۲/۶

تابع تبدیل یک موتور DC:



با فرض خطی بودن منحنی مغناطیس شوندگی:

$$\Phi = K_1 \cdot i_f(t)$$

$$T_m = K_2 \Phi(t) \cdot i_a(t)$$ ← گشتاور موتور dev

$$(1),(2) \rightarrow T_m = K_1 K_2 \cdot i_a(t) \cdot i_f(t)$$

این رابطه در حالت کلی خطی نیست. اما اگر یکی از عناصر $i_a(t)$ یا $i_f(t)$ ثابت باشد رابطه خطی خواهد بود:

* کنترل میدان $(i_a(t) = I_a)$

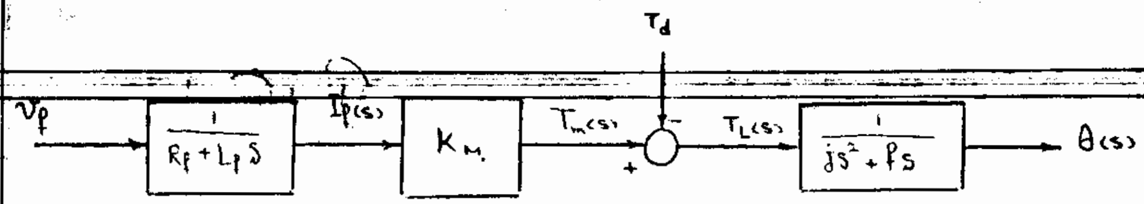
$$\rightarrow T_m = \underbrace{K_1 K_2 I_a}_{K_m} \cdot i_f(t) \rightarrow T_m = K_m \cdot i_f(t)$$

← ثابت موتور

$$T_m = T_L + T_d$$ → گشتاور اغتشاشی

$$T_L = J\ddot{\theta} + f\dot{\theta}$$

$$I_f(s) = \frac{V_f}{R_f + L_f s} \quad , \quad T_L(s) = (Js^2 + fs)\,\theta(s)$$



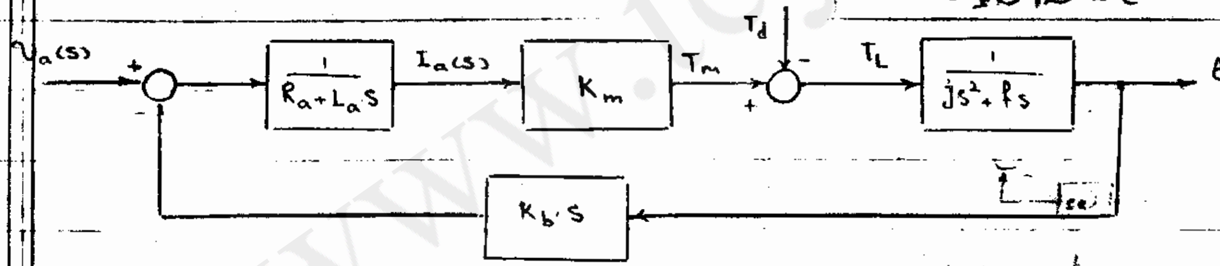
تابع تبدیل سیستم در حالت کنترل میدان :

$$T_d(s)=0 \to \frac{\theta(s)}{V_f(s)} = \frac{K_m}{s\underbrace{(f+js)}_{\text{ثابت زمانی مکانیکی}}\underbrace{(R_f+L_fS)}_{\text{ثابت زمانی الکتریکی}}}$$

* کنترل آمپر : $(i_f(t)=I_f)$

$T_m = K_m i_a(t)$ $\qquad K_m = K_1K_2I_f$

$$\left.\begin{aligned} I_a(s) &= \frac{V_a-V_b}{R_a+L_aS} \to \\ V_b &= K_b\,\omega(s) = K_b S\,\theta(s) \to \end{aligned}\right\} \to I_a(s) = \frac{V_a(s)-K_b\cdot S\cdot\theta(s)}{R_a+L_a S}$$



یافتن تابع تبدیل تحریک ولتاژ فیدبک :

$$T_d=0 \to \frac{\theta(s)}{V_a(s)} = \frac{\dfrac{K_m}{s(R_a+L_aS)(js+f)}}{1+\dfrac{K_bK_mS}{s(R_a+L_aS)(js+f)}}$$

$$\to \frac{\theta(s)}{V_a(s)} = \frac{K_m}{s(R_a+L_aS)(js+f)+K_bK_mS}$$

• فیدبک ذاتی در این حالت وجود دارد . • ثابت نگهداشتن جریان میدان راحت است

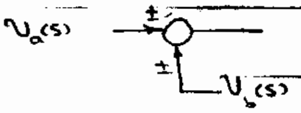
مدل دیاگرام بلوکی :

(۱) بلوک عملیاتی:

خاصیت عنصر را نشان می دهد

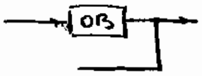
(۲) Sumation Point

جمع جبری سیگنالهای داخل حلقه:



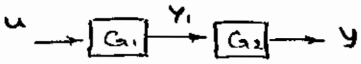
$E(s) = \pm V_a(s) \pm V_b(s)$

(۳) نقطه انشعاب: (Pick-off Point)

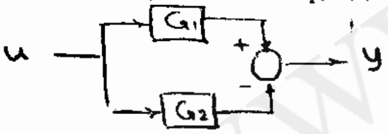


* قواعد کاهش بلوک دیاگرام ها : (در هر حلقه تابع تبدیل تغییر نکند)

(۱) قانون سری و پارالل:

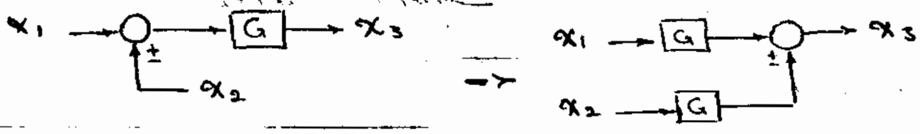


$Y = G_1 G_2 U$ (اثر بارگذاری نداشته باشیم)



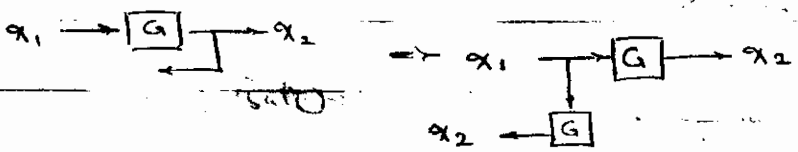
$Y = (G_1 + G_2) Y$

(۲)



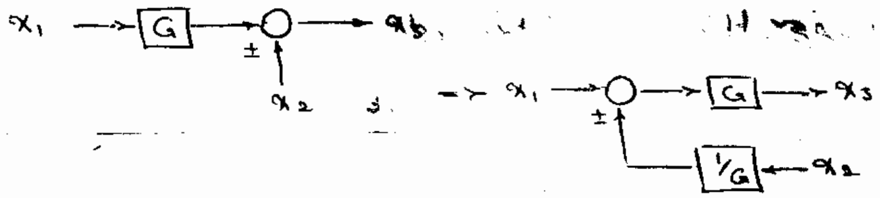
$x_3 = G(x_1 \pm x_2)$ $\qquad$ $x_3 = Gx_1 \pm Gx_2$

(۳)



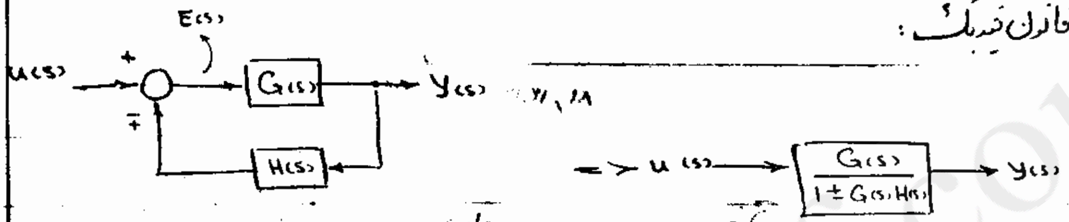
(۴)

(۵)



$$x_3 = G x_1 \pm x_2 \qquad\qquad x_3 = G\left(x_1 \pm \tfrac{1}{G} x_2\right)$$

(۶) قانون فیدبک :



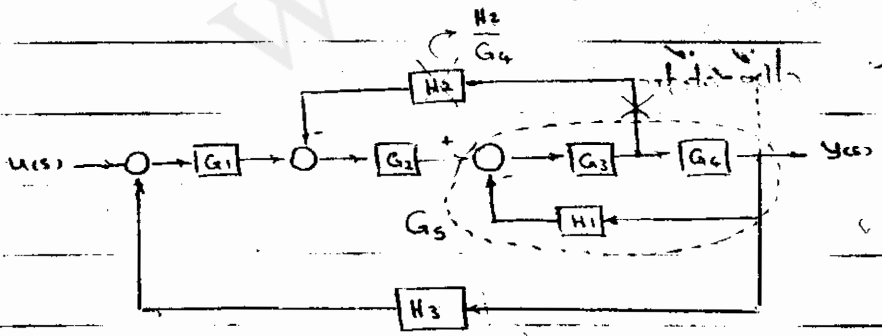
$$\left.\begin{aligned} E(s) &= U(s) \mp H(s)Y(s) \\ Y(s) &= G(s)E(s) \end{aligned}\right\} \Rightarrow Y(s) = G(s)\left(U(s) \mp H(s)Y(s)\right)$$

$$\Rightarrow Y(s)\left(1 \pm G(s)H(s)\right) = G(s)U(s) \Rightarrow \frac{Y(s)}{U(s)} = \frac{G(s)}{1 \pm G(s)H(s)}$$

(-) : فیدبک مثبت

(+) : فیدبک منفی

مثال : بلوک دیاگرام را ساده کنید.



$$G_5 = \frac{G_3 G_4}{1 + G_3 G_4 H_1} \qquad G_6 = G_2 \cdot G_5 \qquad G_7 = \frac{G_6}{1 + \frac{G_6 H_2}{G_4}}$$

$$G_8 = G_1 G_7 \qquad G_9 = \frac{G_8}{1 + G_8 H_2}$$

$$\Rightarrow T(s) = \frac{Y(s)}{U(s)} = \frac{G_1G_2G_3G_4}{1-G_3G_4H_1+G_2G_3H_2+G_1G_2G_3G_4H_5}$$

* قضیه مقدار نهایی:

اگر $x(t)$ برای $t<0$ برابر صفر باشد و در شامل هیچ ضربه یا ضرایب در حالت کلی بالاتر از مشتقات آن)
نباشد، آنگاه داریم:

$$\lim_{t\to\infty} x(t) = \lim_{s\to 0} sX(s)$$

* جلسه پنجم: سه شنبه ۸۱،۱۲،۱۳

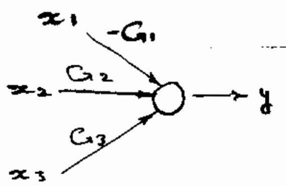
مدل گذر سیگنال : (Signal flow graph)

مزایا : پروسه طولانی و پیچیده نیست — به نقطه خروجی نیاز نیست

اساس آن : نمایش سیستم توسط پاره خطهاست ← در مدل گذر سیگنال با دو عنصر سر و کار داریم: گره، شاخه جهت‌دار
و این مدل متشکل از تعدادی گره است که توسط پاره خط های جهت دار (شاخه) به یکدیگر متصل شده اند.

$u \longrightarrow \boxed{G} \longrightarrow y$ $\qquad\qquad$ $\xrightarrow{\;G\;}$

مدل دیاگرام بلوکی $\qquad$ مدل گذر سیگنال



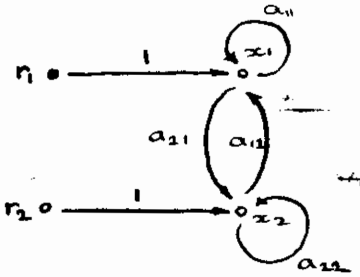
- نحوه شاخه روی آن نوشته می شود.
- خروجی گره بیانگر متغیری داخل سیستم است.
- خروجی گره، جمع جبری متغیرهای وابسته به آنست.
- هر متغیر با یک گره نشان داده می شود.

$\hookrightarrow \quad y = G_2x_2 + G_3x_3 - G_1x_1$

- این مدل برای حل معادلات جبری بکار می رود.

* مثال: مدل گراف سیگنال را برای معادلات زیر بیابید:

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + r_1 = x_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + r_2 = x_2 \end{cases}$$



• تعاریف در نمایش گراف سیگنال:

(۱) - مسیر (path): یک گره را به گره دیگر در جهت پیکان متصل می‌کند. (می‌تواند عبور از گره نیز تکرار شود)

مثال: P_3: (با در نظر گرفتن فیدبک) $x_2 \leftarrow r_1$ $P_2: x_2 \leftarrow r_1$ $P_1: x_1 \leftarrow r_1$

(۲) - مسیر مستقیم (forward path): یک گره را به گره دیگر متصل می‌کند (از هر گره بیش از یکبار عبور نمی‌کنیم).

P_1 , P_2 ~~P_3~~

(۳) - بهره مسیر (path gain): حاصلضرب بهره تمام شاخه‌های داخل مسیر

$P_1: 1$ $P_2: 1 \times a_{21}$ $P_3: 1 \times a_{21} \times a_{22}$

(۴) - بهره مسیر مستقیم: حاصلضرب بهره تمام شاخه‌های داخل مسیر مستقیم است.

(۵) - حلقه (loop): مسیر مستقیمی است که هر گره را به خودش متصل می‌کند (از هر گره بیش از یکبار عبور نکنیم)

$L_1: x_1 \leftarrow x_1$ $L_2: x_2 \leftarrow x_2$ $L_3: x_2 \leftarrow x_2$ یا $x_1 \leftarrow x_1$

(۶) - حلقه‌های غیر متصل (Non-touching Loop): حلقه‌هایی که با یکدیگر تماس ندارند (همدیگر را قطع نمی‌کنند): حلقه‌هایی که گره مشترک ندارند.

* حل دستگاه‌ها به کمک روش کرامر:

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + r_1 = x_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + r_2 = x_2 \end{cases}$$

$$\rightarrow \begin{cases} x_1(1-a_{11}) - a_{12}x_2 = r_1 \\ x_2(1-a_{21}) - a_{22}x_2 = r_2 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} x_1 = \dfrac{(1-a_{22})r_1}{\Delta} + \dfrac{a_{12}}{\Delta}r_2 \\ x_2 = \dfrac{(1-a_{11})r_2}{\Delta} + \dfrac{a_{21}}{\Delta}r_1 \end{cases}$$

دترمینان دستگاه (گراف):

$$\Delta = 1 - a_{11} - a_{22} + a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}$$

$$\Delta = 1 - \underbrace{(L_1+L_2+L_3)}_{\text{مجموع تمام حلقه‌ها}} + \underbrace{L_1L_2}$$

حاصلضرب بهره حلقه‌هایی که همدیگر را قطع نمی‌کنند

بهره مسیر مستقیم (۱): $\dfrac{x_1}{r_1} = \dfrac{1-a_{22}}{\Delta} = \dfrac{\Delta_1}{\Delta}$

حلقه‌ای که داخل این مسیر (حلقه‌های داخل این مسیر: L_1, L_3)

$$\Delta_1 = \Delta\Big|_{\text{بهره حلقه‌های داخل مسیر} = 0} = 1 - L_2$$

برای جمع‌بندی و تکمیل این روش، «فرمول بهره میسون» را بیان می‌کنیم.

* فرمول بهره میسون: (Mason Gain Formula)

به کمک این روش توابع تبدیل از هر گره خروجی (x_j) به هر گره ورودی (x_i) می‌توان به کمک این روش یافت.

- گره خروجی: گره‌ای که سیگنال به جایی ارسال نکند.

- گره ورودی: گره‌ای که سیگنال به آن وارد نشود.

تذکر: هر گره گراف را می‌توان به یک گره خروجی تبدیل کرد، با اضافه کردن یک گره دیگر تحت گره موردنظر به گره جدید، به گره خروجی تبدیل می‌شود.

و اما فرمول بهره میسون:

$$T_{ij} = \frac{\sum_{k}^{N} P_k \cdot \Delta_k}{\Delta}$$

* توضیحات:

(a) T_{ij}: تابع تبدیل (transfer function) متغیر خروجی x_j به متغیر ورودی x_i

(b) P_K : بهره مستقیم مسیر K-ام از x_i به x_j

(c) N : تعداد مسیرهای مستقیم بین x_i و x_j

(d) Δ : دترمینان گراف

(e) Δ_K : کوفاکتور مسیر K-ام

فرم کلی Δ :

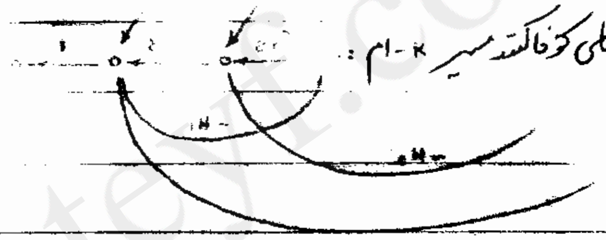
$$\Delta = 1 - \sum_n L_n + \sum L_m L_q - \sum L_p L_r L_s + \cdots$$

L_n : تمام حلقه‌های سیستم

L_m , L_q : هر دو حلقه‌ای که همدیگر را قطع نمی‌کنند.

L_p , L_r , L_s : هر ۳ حلقه‌ای که همدیگر را قطع نمی‌کنند.

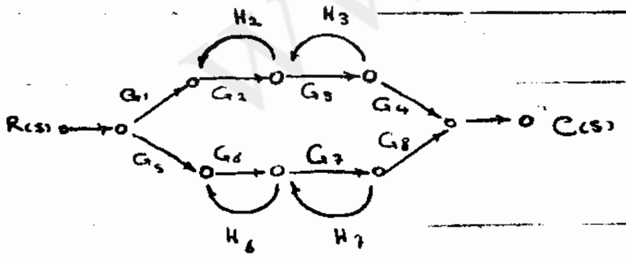
فرم کلی کوفاکتور مسیر K-ام :



$\Delta_K = \Delta \Big|$ بهره حلقه‌های داخل مسیر K-ام را صفر قرار می‌دهیم (حلقه‌هایی که حداقل یک گره داخل مسیر دارند).

تذکر : با توجه به فرم بیان شده، مخرج کسر تابع تبدیل، تابع انتخاب ورودی-خروجی نیست و همانطور که ذکر شد تابع inteconnection اعضای سیستم است.

مثال : $T(s) = \frac{C(s)}{R(s)}$



حل : تعداد مسیرها از ورودی به خروجی : ۲ ← $N = 2$

بهره مسیرها را می‌نامیم :

$P_1 = G_1 G_2 G_3 G_4$

$P_2 = G_5 G_6 G_7 G_8$

تعداد حلقه‌ها : 4 ← بهره حلقه‌ها را می‌نامیم :

$L_1 = G_2 H_2$ $\quad L_2 = G_3 H_3$

$L_3 = G_6 H_6$ $\quad L_4 = G_7 H_7$

NTL باید ... را بیابیم (non-touching loop)

NTL: L_1 و L_3, L_4

L_2 و L_3, L_4

طبق فرمول داریم:

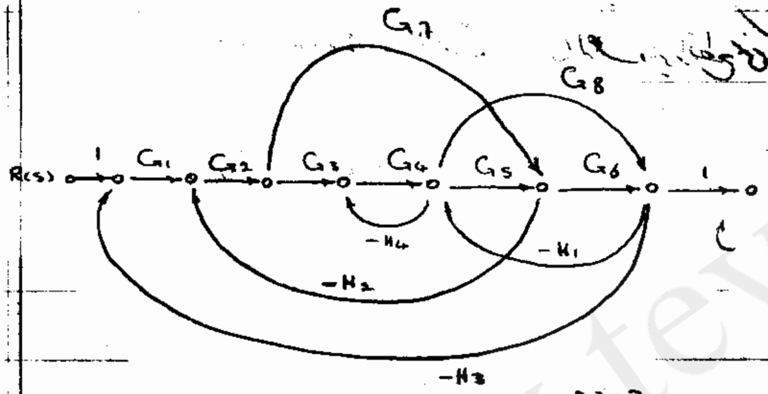
$$T = \frac{P_1\Delta_1 + P_2\Delta_2}{\Delta}$$

تنها کافیست Δ ، Δ_1 ، Δ_2 را بیابیم:

$$\Delta = 1-(L_1+L_2+L_3+L_4)+L_1L_3+L_2L_3+L_1L_4+L_2L_4$$

$$\Delta_1 = \Delta\Big|_{L_1=L_2=0} = 1-(L_3+L_4) \qquad \Delta_2 = \Delta\Big|_{L_3=L_4=0} = 1-(L_1+L_2)$$

*مثال: $T(s) = \frac{C(s)}{R(s)}$



تبدیل کردن به گره خروجی

تعداد مسیر مستقیم از ورودی به خروجی: ۳ ← N=3

$P_1 = G_1G_2G_3G_4G_5G_6 \qquad P_2 = G_1G_2G_7G_6 \qquad P_3 = G_1G_2G_3G_4G_8$

حلقه‌ها:

- تذکر: حلقه‌ها توسط عناصر فیدبک ایجاد می‌شوند

مسیر فیدبک H_1 دو حلقه ایجاد می‌کند
$$\begin{cases} L_1: -G_5G_6H_1 \\ L_2: -G_8H_1 \end{cases}$$

مسیر فیدبک H_2 دو حلقه ایجاد می‌کند
$$\begin{cases} L_3 = -G_2G_3G_4G_5H_2 \\ L_4 = -G_2G_7H_2 \end{cases}$$

مسیر فیدبک H_3 سه حلقه ایجاد می‌کند
$$\begin{cases} L_5 = -G_1G_2G_3G_4G_5G_6H_3 \\ L_6 = -G_1G_2G_3G_4G_8H_3 \\ L_7 = -G_1G_2G_7G_6H_3 \end{cases}$$

H_4 دااتسر فیدبک : $L_8 = -G_4H_4$

می رویم سراغ حلقه های بدون گره مشترک (NTL)

(L_4 , L_8) (L_2 , L_4) (L_7 , L_8)

پس از فراهم آوری اطلاعات لازم می پردازیم به فرمول :

$$T = \frac{P_1\Delta_1 + P_2\Delta_2 + P_3\Delta_3}{\Delta}$$

تنها کافیست Δ و کوفاکتورها را بیابیم:

$$\Delta = 1-(L_1+L_2+\dots+L_8)+L_2L_4+L_7L_8+L_4L_8$$

$\Delta_1 = 1$ $\Delta_2 = \Delta| = 1-L_8$ $\Delta_3 = 1$

$L_1 = \dots = L_6 = L_7 = 0$

نکته: گفتیم روش میسون برای یافتن تابع تبدیل متغیر خروجی به متغیر ورودی است و ضمناً تعریف متغیر خروجی و ورودی را برایتان کردیم. و ضمناً بیان کردیم تبدیل یک گره به گره خروجی کاری ندارد ولی گره ورودی غیر قابل تغییر است.

با این تفاصیل برای یافتن تابع تبدیل میان هر دو نقطهٔ دلخواه باید به روش زیر عمل کرد:

$x(s)$: نقطهٔ میانی دلخواه

$$T(s) = \frac{C(s)}{X(s)} \longrightarrow T(s) = \frac{C(s)}{X(s)} = \frac{C(s)}{R(s)} \times \frac{R(s)}{X(s)} = \frac{\frac{C(s)}{R(s)}}{\frac{X(s)}{R(s)}}$$

← در این مواقع باید دوبار از روش میسون کمک بگیریم. (۱)

(۲)

نمایش سیستمهای چند ورودی - چند خروجی (MIMOS) Multi Input Multi Output

$$\begin{cases} y_1 = G_{11}r_1 + \dots + G_{1n}r_n \\ \vdots \\ y_m = G_{m1}r_1 + \dots + G_{mn}r_n \end{cases}$$

ورودی : n

خروجی : m

$$G_{ij} = \frac{y_i}{r_j}\Big|_{r_k=0} \quad k\neq j$$

خروجی : $i = 1,\dots,m$

ورودی : $j = 1,\dots,n$

[illegible]

نمایش ماتریسی :

$$Y = \begin{bmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_m \end{bmatrix} \qquad R = \begin{bmatrix} r_1 \\ \vdots \\ r_n \end{bmatrix} \qquad G = [G_{ij}] \quad \begin{array}{l} i = 1, \dots, m \\ j = 1, \dots, n \end{array}$$

$$Y = G \cdot R$$

ماتریس خروجی ← Y ، ماتریس ورودی ← R ، ماتریس تابع تبدیل ← G

... ما در بحثهای کنترل خطی، با سیستمهای تک ورودی تک خروجی سروکار داریم:

Single Input Single Output (SISO)