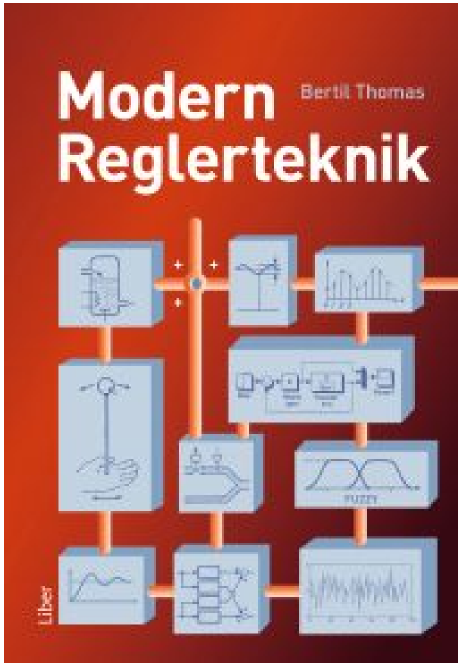
Reglerteknik **2**

Kapitel 5, 6



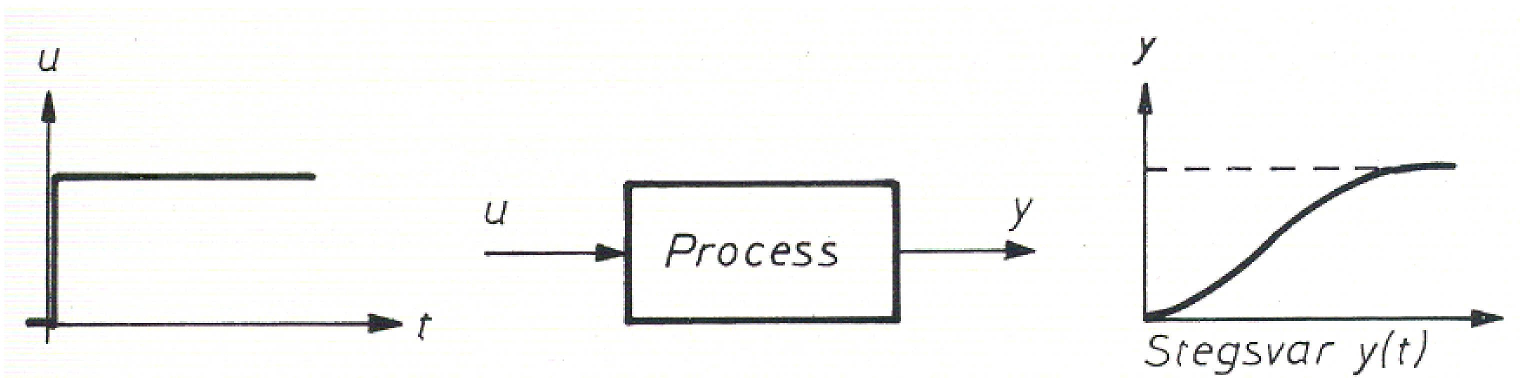
Köp bok och övningshäfte på kårbokhandeln

William Sandqvist william@kth.se

Lektion 2 kap 5, 6

- Differentialekvationer
- Laplace-transformer
- Dynamik hos vanliga processer

Stegsvar



Enhetssteget är den vanligaste ”testsignalen”.

Kommer Du ihåg …

(Första ordningens differentialekvationer)

Stegsvar för (u = insignal, y = utsignal):

differentialekvation *enhetssteg* *begynnelsevärde*

$$\frac{dy}{dt} + ay = bu \qquad \boxed{u(t) = 1 \quad t > 0} \; \boxed{y(0) = 0}$$

$y = y_T + y_S$ Vi söker summan av en transient och en stationär lösning

$$y_T: \quad \frac{d}{dt} y + ay = 0 \;\Rightarrow\; y_T(t) = \boxed{C \cdot e^{-at}}$$

• *Transient lösning*

Kontrollera (genom insättning):

$$\frac{d}{dt} C \cdot e^{-at} + a \cdot C \cdot e^{-at} = -a \cdot C \cdot e^{-at} + a \cdot C \cdot e^{-at} = 0$$

(Första ordningens differentialekvationer)

$$\frac{dy}{dt} + ay = b \quad \Rightarrow \quad y(t) = C \cdot e^{-at} + y_S$$

- *Total lösning* $y_T + y_S$ (y_S *är en konstant*)

Insättning:

$$0 + a \cdot y_S = b \quad \Rightarrow \quad \boxed{y_S = \frac{b}{a}}$$

- *Stationär lösning*

- *sätt in begynnelsevärde*

$$y(t) = C \cdot e^{-at} + \frac{b}{a} \quad \{ \, y(0) = 0 \, \} \quad 0 = C \cdot 1 + \frac{b}{a} \quad \Rightarrow \quad \boxed{C = -\frac{b}{a}}$$

$$\boxed{y(t) = \frac{b}{a}(1 - e^{-at})}$$

(Ex. Första ordn. Differentialekvation)

Stegsvar för (u = insignal, y = utsignal): $\boxed{\dot{y} + 5y = 28u}$

Begynnelsevärde $y(0) = 0$. Enhetssteg $u(t) = 1$ för $t > 0$.

$$\dot{y} + 5y = 28 \qquad y = y_T + y_S$$

$y_T: \quad \dot{y} + 5y = 0 \Rightarrow y_T(t) = C \cdot e^{-5t}$

- *Transient lösning*

$y_S: \quad y_S = \dfrac{28}{5}$

- *Stationär lösning*

$$y(t) = C \cdot e^{-5t} + \frac{28}{5} \quad \{\, y(0) = 0 \,\} \quad \Rightarrow \quad C = -\frac{28}{5}$$

$$\boxed{y(t) = \frac{28}{5}\left(1 - e^{-5t}\right)}$$

(Första ordningens differentialekvationer snabbformler)

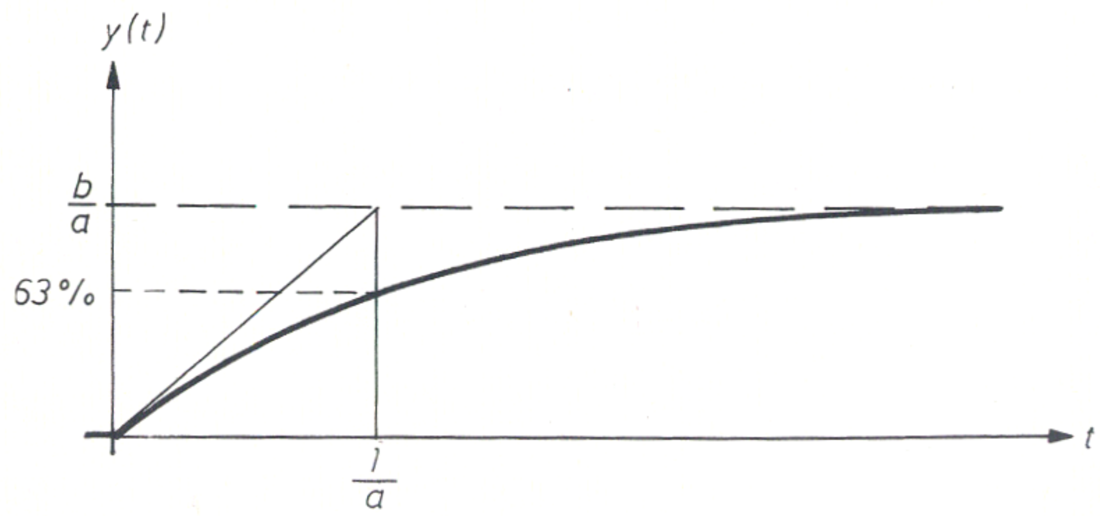
differentialekvation *enhetssteg* *begynnelsevärde*

$$\frac{dy}{dt} + ay = bu \qquad \boxed{u(t) = 1 \quad t > 0} \quad \boxed{y(0) = 0}$$

Du kan redan snabb-formlerna:

$$\boxed{x(t) = x_\infty - (x_\infty - x_0)e^{-\frac{t}{T}}}$$

$$\boxed{t = T \cdot \ln \frac{\text{"hela"}}{\text{"resten"}}}$$



William Sandqvist william@kth.se

Kommer Du ihåg …

(Andra ordningens differentialekvationer)

$$\frac{d^2 y}{dt^2} + a_1 \frac{dy}{dt} + a_2 y = bu \quad u(t) = 1 \;\; t > 0 \quad \dot{y}(0) = 0 \quad y(0) = 0$$

- *Transient lösning – karakteristisk ekvation*

$$\ddot{y} + a_1 \dot{y} + a_2 y = 0 \quad \{ KE \} \quad k^2 + a_1 k + a_2 = 0$$

1) Rötterna k_1 och k_2 reella och olika $\quad y_T = A \cdot e^{k_1 t} + B \cdot e^{k_2 t}$

2) Rötterna k_1 och k_2 reella och lika = k $\quad y_T = A \cdot e^{kt} (A + B \cdot t)$

3) Rötterna k_1 och k_2 komplexkonjugerade

$$k_1 = a + jd \quad k_2 = a - jd \qquad y_T = e^{at} (A \cdot \cos dt + B \sin dt)$$

- *Stationär lösning* $\quad y_S = \dfrac{b}{a_2}$

(Ex. Andra ordn. Differentialekvationer)

$$\ddot{y} + 5\dot{y} + 6y = b \cdot u \quad y(0) = 0 \quad \dot{y}(0) = 0 \quad u = 1 \;\; t > 0$$

- *Transient lösning*

$$\ddot{y} + 5\dot{y} + 6y = 0 \quad \{\, KE \,\} \quad k^2 + 5k + 6 = 0$$

$$k = -\frac{5}{2} \pm \sqrt{\left(\frac{5}{2}\right)^2 - 6} = -\frac{5}{2} \pm \sqrt{\frac{1}{4}} \quad \Rightarrow$$

$$k_1 = -2 \quad k_2 = -3$$

p, q-formeln

$$y_T = A \cdot e^{-2t} + B \cdot e^{-3t}$$

- *Stationär lösning* $\qquad y_S = \dfrac{1}{6}$

(Ex. Andra ordn. Differentialekvationer)

- *Total lösning* $y_T + y_S$

$$y(t) = \frac{1}{6} + A \cdot e^{-2t} + B \cdot e^{-3t}$$

Insättning av begynnelsevärden:

$$y(0) = \frac{1}{6} + A + B = 0$$

$$\dot{y}(t) = -2A \cdot e^{-2t} - 3B \cdot e^{-3t} \quad \Rightarrow \quad A = -\frac{1}{2} \quad B = -\frac{1}{3}$$

$$\dot{y}(0) = -2a - 3B = 0$$

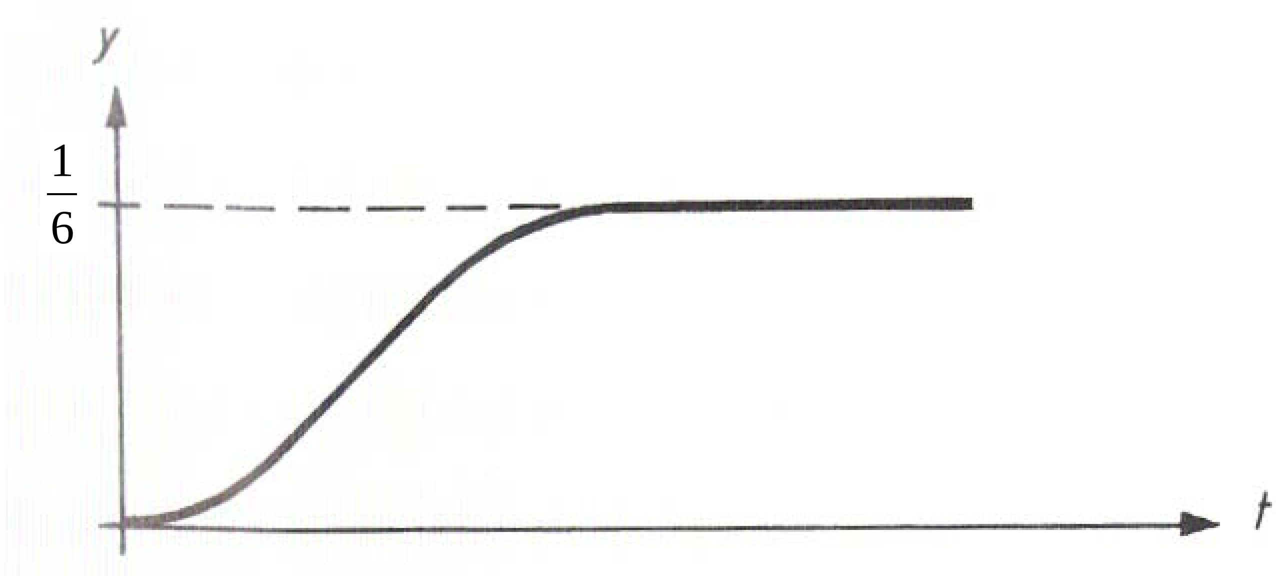
$$y(t) = \frac{1}{6} - \frac{1}{2} \cdot e^{-2t} + \frac{1}{3} \cdot e^{-3t}$$

Det blev ett stegsvar med två tidkonstanter.

(Ex. Andra ordn. Differentialekvationer)

$$y(t) = \frac{1}{6} - \frac{1}{2} \cdot e^{-2t} + \frac{1}{3} \cdot e^{-3t}$$

Det blev ett stegsvar med två tidkonstanter.



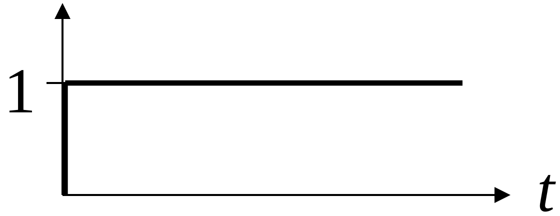

REPUBLIQUE FRANCAISE
30F
POSTES
+9F
LAPLACE
1749-1827

Laplacetransformen

$$F(s) = L[f(t)] = \int_0^\infty f(t)\cdot e^{-st}dt \qquad f(t), \quad t>0$$

Ex. Stegfunktion (Heaviside step function)

$$\sigma(t) = \begin{cases} 0 & t<0 \\ 1 & t \geq 0 \end{cases}$$



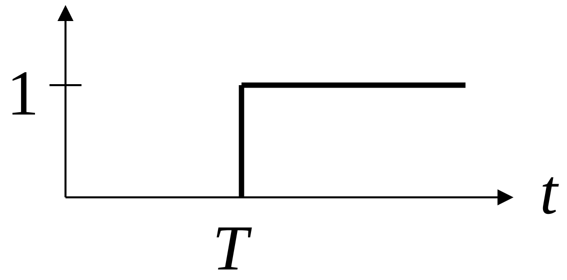
$$F(s) = \int_0^\infty e^{-st}dt = \left[-\frac{e^{-st}}{s}\right]_0^\infty = 0 - \left(-\frac{1}{s}\right) = \frac{1}{s}$$

Laplacetransformer

$$F(s) = L[f(t)] = \int_0^\infty f(t) \cdot e^{-st} dt \qquad f(t), \quad t > 0$$

Ex. Fördröjd stegfunktion

$$\sigma(t) = \begin{cases} 0 & t < T \\ 1 & t \geq T \end{cases}$$



Delay T

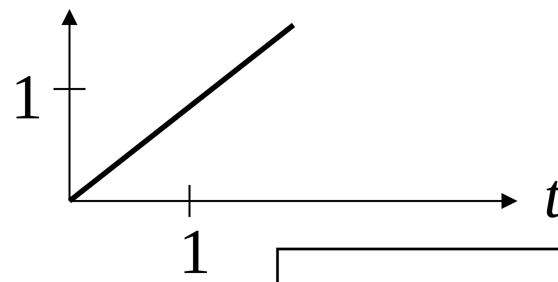
$$F(s) = \int_{0,T}^{\infty} e^{-st} dt = \left[-\frac{e^{-st}}{s} \right]_T^\infty = 0 - \left(-\frac{e^{-sT}}{s} \right) = \frac{1}{s} \cdot e^{-sT}$$

Laplacetransformer

$$\boxed{F(s) = L[f(t)] = \int_0^{\infty} f(t) \cdot e^{-st} dt \qquad f(t), \quad t > 0}$$

Ex. Rampfunktion

$$\rho(t) = \begin{cases} 0 & t < 0 \\ \cdot t & t \geq 0 \end{cases}$$



$$F(s) = \int_0^{\infty} t \cdot e^{-st} dt = \left[-\frac{e^{-st}}{s} \cdot t \right]_0^{\infty} - \int_0^{\infty} -\frac{e^{-st}}{s} dt =$$

$$= -\left[-\frac{e^{-st}}{s^2} \right]_0^{\infty} = -\left(0 - \frac{1}{s^2} \right) = \frac{1}{s^2}$$

Partiell integrering:

$$\int f' \cdot g \, dt =$$

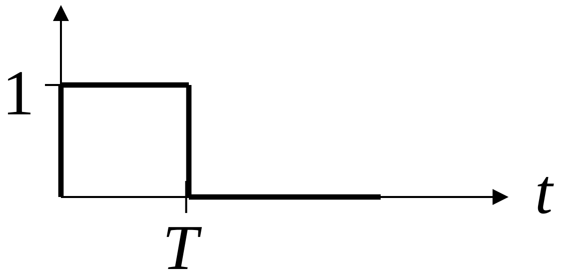
$$= f \cdot g - \int f \cdot g'$$

William Sandqvist william@kth.se

Laplacetransformer

$$F(s) = L[f(t)] = \int_0^\infty f(t)\cdot e^{-st}dt \qquad f(t), \quad t > 0$$

Ex. Rektangelpuls



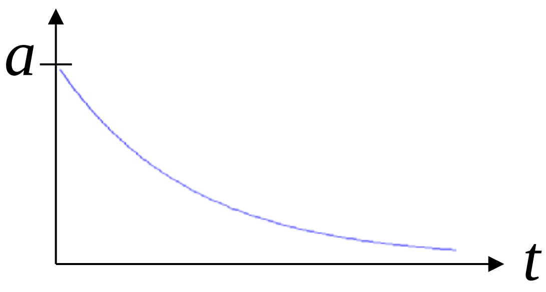
$$F(s) = \int_0^\infty e^{-st}dt = \left[-\frac{e^{-st}}{s}\cdot t \right]_0^T = -\frac{e^{-st}}{s} + \frac{1}{s} = \frac{1}{s}(1 - e^{-sT})$$

Laplacetransformer

$$F(s) = L[f(t)] = \int_0^{\infty} f(t) \cdot e^{-st} dt \qquad f(t), \quad t > 0$$

Ex. Exponentialfunktion

$e^{-at} \quad a > 0$



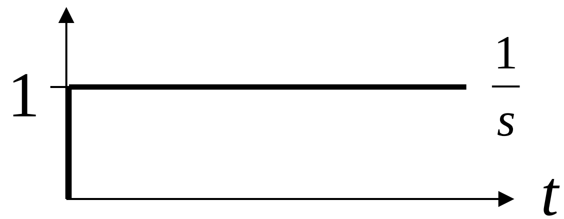
$$F(s) = \int_0^{\infty} e^{-at} \cdot e^{-st} dt = \int_0^{\infty} e^{-(a+s)t} dt = \left[-\frac{-e^{-(a+s)t}}{a+s} \right]_0^{\infty} = \frac{1}{a+s}$$

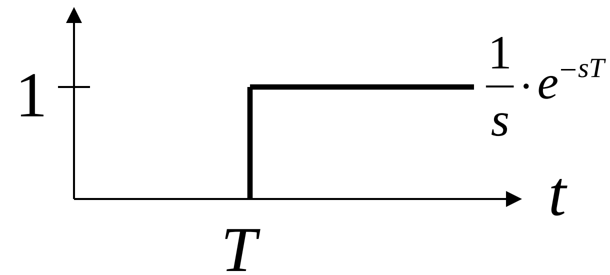
Superpositionsregeln

$$L[a \cdot f_1(t) + b \cdot f_2(t)] = a \cdot F_1(s) + b \cdot F_2(s)$$

Det var ju enkelt och bra …

Fördröjningssatsen





$$L[f(t-T)] = F(s)\cdot e^{-Ts}$$

Fördröjningssatsen. En tidsfördröjd signal får exponentiellt dämpad Laplacetransform.

Dämpningssatsen. En exponentiellt dämpad signal får en förskjuten Laplacetransform.

$$L[f(t)\cdot e^{-at}] = F(s+a)$$

William Sandqvist william@kth.se

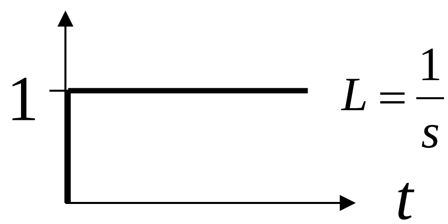
Derivata/integral

$$L[f'(t)] = \boxed{s} \cdot F(s) - f(0)$$

$$L\left[\int_0^t f(t)dt\right] = \boxed{\frac{1}{s}} \cdot F(s)$$

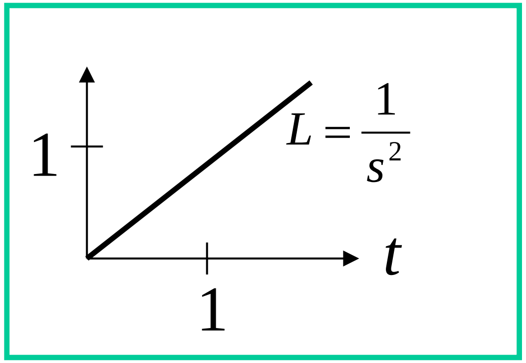
Deriveringssatsen och integreringssatsen är grunden för Laplacetransformens användbarhet vid lösandet av differentialekvationer.

Ex. Derivata/**integral**



Rampen är ett tidsintegrerat **Språng**

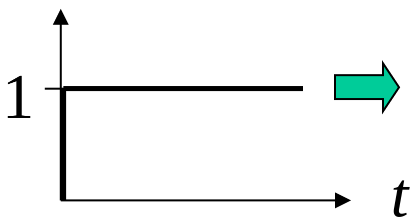
- Integrering 1/s



$$\Rightarrow \int dt \Rightarrow$$

$$\frac{1}{s} \Rightarrow \times \frac{1}{s} \Rightarrow \frac{1}{s^2}$$

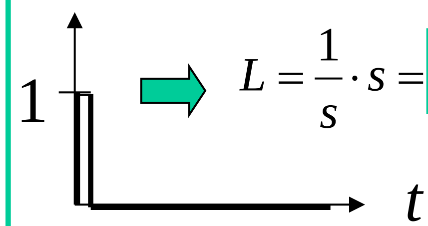
Ex. **Derivata**/integral



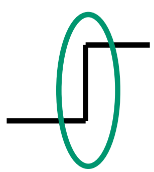
$L = \frac{1}{s}$

Impulsen är ett tidsderiverat **Språng**

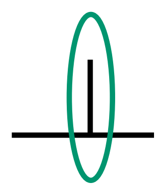
- Derivering $\cdot s$



$L = \frac{1}{s} \cdot s = \boxed{1}$



$\Rightarrow \frac{d}{dt} \Rightarrow$



$$\frac{1}{s} \Rightarrow \times s \Rightarrow 1$$

Testsignalerna **Språng**, **Ramp** och **Impuls** är besläktade med varandra och kan därför ge *samma* information om ett system.

Begynnelse och slutvärde

$$\lim_{t \to 0+} f(t) = \lim_{s \to \infty} s \cdot F(s)$$

$$\boxed{\lim_{t \to \infty} f(t) = \lim_{s \to 0} s \cdot F(s) \qquad \bullet \text{ slutvärde}}$$

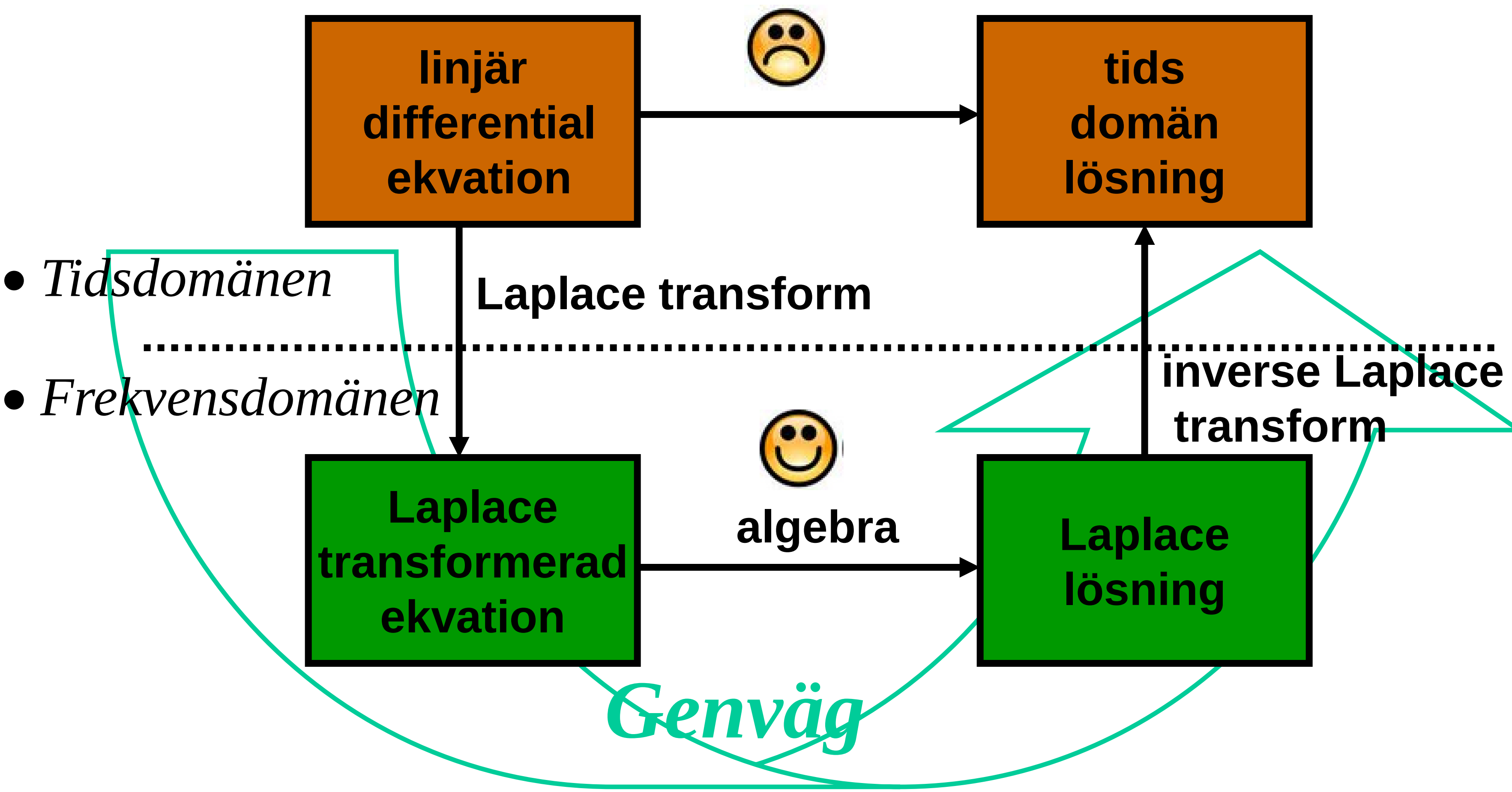
Vad som händer efter lång tid avgörs av laplacetransformens lågfrekvensegenskaper.

Ex. Laplacetransformtabell

Basic Laplace Transform Pairs

Signal or Function	f(t)	F(s)
Impulse	$\delta(t)$	1
Step	$u(t)=1, \quad t\geq 0$	$\frac{1}{s}$
Ramp	$r(t)=t, \quad t\geq 0$	$\frac{1}{s^2}$
Exponential	$e^{-\alpha t} \quad e^{-\alpha t}u(t)$	$\frac{1}{s+\alpha}$
Damped Ramp	$te^{-\alpha t}$	$\frac{1}{(s+\alpha)^2}$
Sine	$\sin(\beta t)$	$\frac{\beta}{s^2+\beta^2}$
Cosine	$\cos(\beta t)$	$\frac{s}{s^2+\beta^2}$
Damped Sine	$e^{-\alpha t}\sin(\beta t)$	$\frac{\beta}{(s+\alpha)^2+\beta^2}$
Damped Cosine	$e^{-\alpha t}\cos(\beta t)$	$\frac{s+\alpha}{(s+\alpha)^2+\beta^2}$
Simple Complex Pole	see next pg	see next pg

Laplacetransformeringsmetoden



Dynamik hos processmodeller

- Process med en tidskonstant
- Process med två tidkonstanter
- Process med tre tidkonstanter
- Andra ordningens system med komplexa rötter
- (Processer med både poler och 0-ställen) - senare

Ex.

$$G = \frac{10}{5s+1}$$

Dynamik hos processmodeller

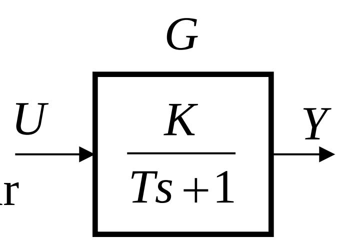
• Process med *en* tidkonstant

• Stegsvar

$1/s$

• Impulssvar

1

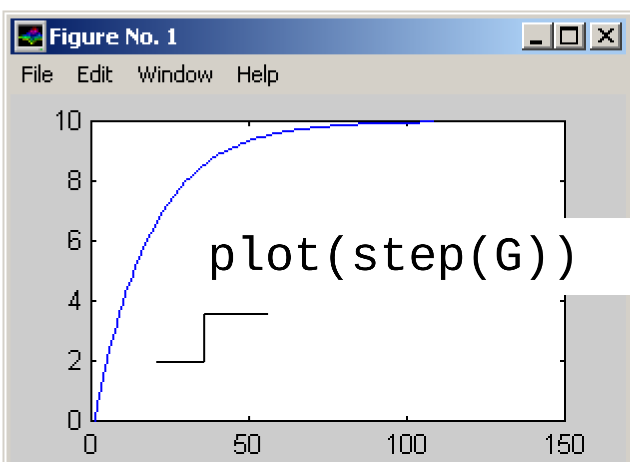


$$Y = G \cdot U = \boxed{\frac{K}{Ts+1} \cdot \frac{1}{s}}$$

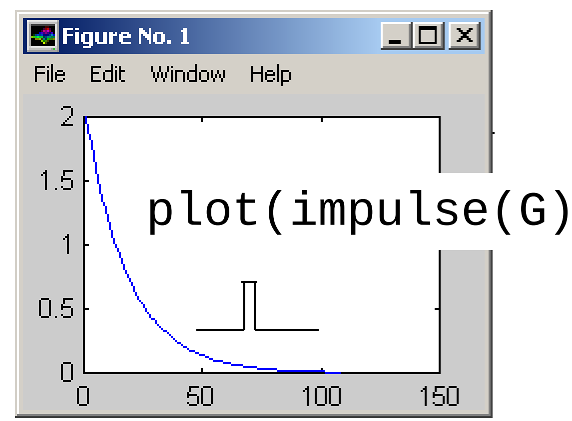
$$Y = G \cdot U = \boxed{\frac{K}{Ts+1} \cdot 1}$$

Matlab-kommandon

```
G=tf([10],[5,1])
plot(step(G))
plot(impulse(G))
```



Tidsfunktionerna fås algebraiskt med Laplacetabell eller numeriskt med Matlab

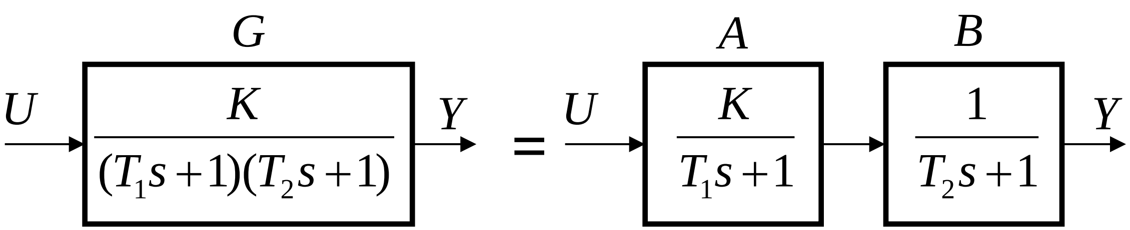


Dynamik hos processmodeller

Ex.

$$G = \frac{10}{(5s+1)(3s+1)}$$

- Process med ***två*** tidkonstanter



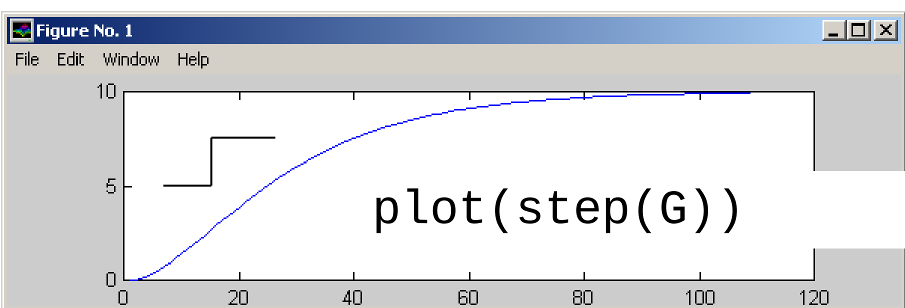
Matlab-kommandon

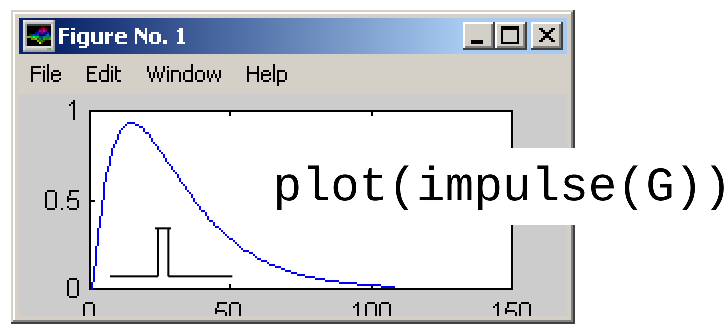
```
A=tf([10],[5,1]);
B=tf(1,[3,1]);
G=series(A,B);
```

```
» A=tf(10,[5,1])
Transfer function:
  10
-------
5 s + 1
```

```
» B=tf(1,[3,1])
Transfer function:
     1
-------
3 s + 1
```

```
» G=series(A,B)
Transfer function:
       10
----------------
15 s^2 + 8 s + 1
```





William Sandqvist william@kth.se

Dynamik hos processmodeller

Ex.

$$G=\frac{1}{s^2+0.2s+1}$$

- Process med **komplexa rötter** (ordningstal två)

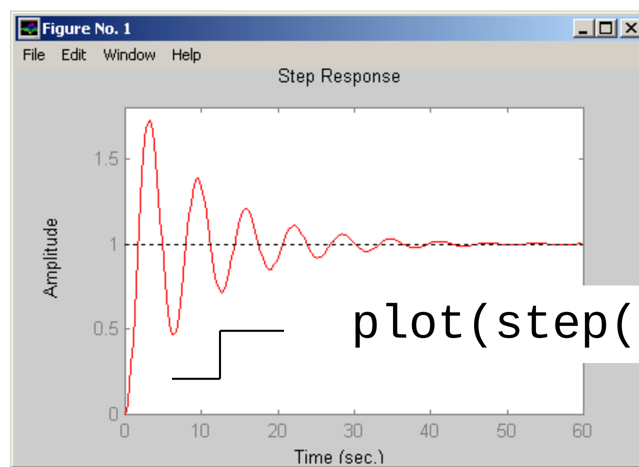
Om en överföringsfunktions täljare har komplexa rötter så får stegsvaret ”översvängar”. Överföringsfunktionen brukar då anges med **parametrar** ω_0 och ζ .

$$G=\frac{K\omega_0^2}{s^2+2\zeta^2\omega_0 s+\omega_0^2}$$

ω_0 Resonansfrekvens (odämpad)

ζ Dämpfaktor

```
w0=1;
Z=0.1;
[num,den]=ord2(w0,Z);
G=tf(num,den)
plot(step(G));
```



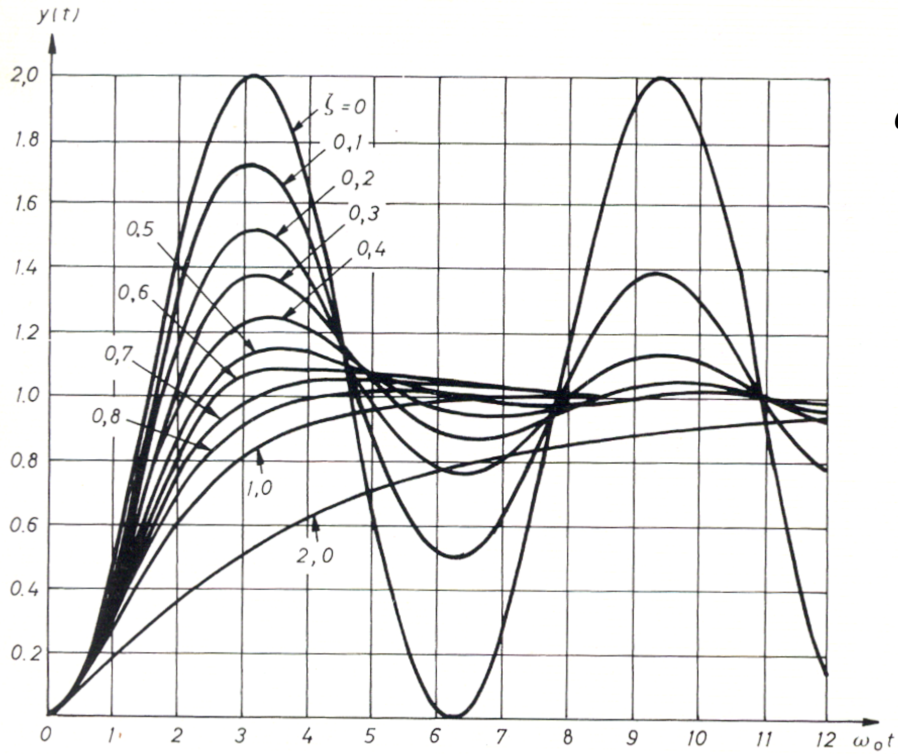
plot(step(G))

William Sandqvist william@kth.se

Dynamik hos processmodeller

$$Ex. \quad G = \frac{1}{s^2 + 0.2s + 1}$$

- Process med **komplexa rötter** (ordningstal två)



ω_0 Resonansfrekvens (odämpad)

ζ Dämpfaktor

Dämpfaktor 0 … 2

$$G = \frac{K\omega_0^2}{s^2 + 2\zeta\omega_0 s + \omega_0^2}$$

6.13 Processparametrar

Beskriv processens stegsvar. Relativa dämpningen ζ. Odämpad egen-svängning ω_0. Översväng M_p, tid för översväng t_p.

Givet:

$$G(s) = \frac{2}{s^2 + 0{,}96s + 2}$$

?

Formelsamling (2:a ordningens system med komplexa rötter):

$$G(s) = \frac{K\omega_0^2}{s^2 + 2\zeta\omega_0 s + \omega_0^2} \qquad M_P = \exp\left[\frac{-\zeta\pi}{\sqrt{1-\zeta^2}}\right] \qquad t_P = \frac{\pi}{\omega_0\sqrt{1-\zeta^2}}$$

6.13 lösning Processparametrar

Processens stegsvar. Relativa dämpningen ζ. Odämpad egen-svängning ω_0. Översväng M_p, tid för översväng t_p.

Givet:

$$G(s) = \frac{2}{s^2 + 0{,}96s + 2} \qquad \textbf{?}$$

Parametrar för andra ordningens system:

$$G(s) = \frac{2}{s^2 + \boxed{0{,}96}s + \boxed{2}} =$$

$$= \frac{K\omega_0^2}{s^2 + \boxed{2\zeta\omega_0}s + \boxed{\omega_0^2}}$$

$$\omega_0^2 = 2 \Rightarrow \boxed{\omega_0} = \sqrt{2}$$

$$K = 1$$

$$2\zeta\omega_0 = 0{,}96$$

$$\Rightarrow \boxed{\zeta} = \frac{0{,}96}{2\sqrt{2}} \approx 0{,}34$$

William Sandqvist william@kth.se

6.13 lösning Processparametrar

Formelsamling (2:a ordningens system med komplexa rötter):

$$G(s) = \frac{K\omega_0^2}{s^2 + 2\zeta\omega_0 s + \omega_0^2} \quad M_P = \exp\left[\frac{-\zeta\pi}{\sqrt{1-\zeta^2}}\right] \quad t_P = \frac{\pi}{\omega_0\sqrt{1-\zeta^2}}$$

$$\boxed{M_P} = \exp\left[\frac{-\zeta\pi}{\sqrt{1-\zeta^2}}\right] =$$

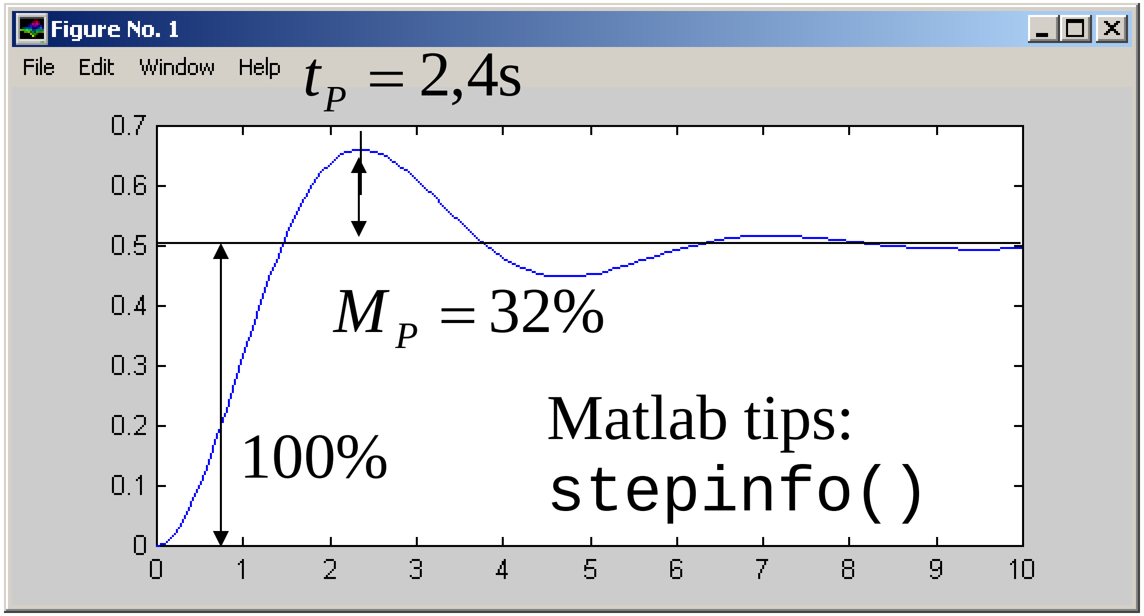
$$= \exp\frac{-0{,}34\cdot\pi}{\sqrt{1-0{,}34^2}} \approx 0{,}32 \quad \boxed{32\%}$$

$$\boxed{t_P} = \frac{\pi}{\omega_0\sqrt{1-\zeta^2}} =$$

$$= \frac{\pi}{\sqrt{2}\cdot\sqrt{1-0{,}34^2}} \approx \boxed{2{,}4\text{s}}$$

6.13 Process stegsvar MATLAB

```
T=0:0.1:10;
wn=sqrt(2); Z=0.34;
[num,den]=ord2(wn,Z);
G=tf(num,den)
plot(T,step(G,T));
```



6.5 Från diffekv. till överföringsfunktion

a) $y'+5y=x$

b) $y''+3y=4x$

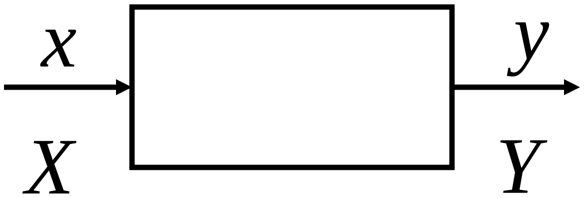
c) $y''-5y'+6y=x$

d) $y''-3y'+2y=3x'+x$

e) $\ddot{y}+3\dot{y}+2y-\dot{x}+3x=0$

f) $4(\ddot{y}+3\dot{y}+\dot{x})+8\ddot{x}=0$

g) $\ddot{y}+\dot{y}+3y=2\dot{x}$



6.5 **a**,**b** lösning, överföringsfunktion

a) $y'+5y = x$

$$L[y'+5y] = L[x] \quad \Leftrightarrow \quad sY + 5Y = X \quad \boxed{\frac{Y}{X} = \frac{1}{s+5}}$$

b) $y''+3y = 4x$

$$L[y''+3y] = L[4x] \quad \Leftrightarrow \quad s^2Y + 3Y = 4X \quad \boxed{\frac{Y}{X} = \frac{4}{s^2+3}}$$

6.5 **c,d** lösning, överföringsfunktion

c) $y''-5y'+6y=x$

$$L[y''-5y'+6y]=L[x] \quad \Leftrightarrow \quad s^2Y-5sY+6Y=X$$

$$\boxed{\frac{Y}{X}=\frac{1}{s^2-5s+6}}$$

d) $y''-3y'+2y=3x'+x$

$$L[y''-3y'+2y]=L[3x'+x] \quad \Rightarrow \quad \boxed{\frac{Y}{X}=\frac{3s+1}{s^2-3s+2}}$$

6.6 överföringsfunktion

a) $y = x + 5\int xdt + 2\dot{x}$ PID-regulator

b) $y = 5x + 3\int xdt$ PI-regulator

c) $y(t) = x(t-5)$ Dödtidsprocess

d) $y'(t) + y(t) = 2x(t-10)$ Dödtidsprocess

6.6 **a** lösning, överföringsfunktion

a) $y = x + 5\int x dt + 2\dot{x}$ PID-regulator

$$L[y] = L\left[x + 5\int x dt + 2\dot{x}\right] \Leftrightarrow Y = X + \frac{5}{s}X + 2sX$$

$$\boxed{\frac{Y}{X} = 1 + \frac{5}{s} + 2s}$$

6.6 **c** lösning, överföringsfunktion

c) $y(t) = x(t-5)$ Dödtidsprocess

$$L[y(t)] = L[x(t-5)] \Leftrightarrow Y = e^{-5s} X \Rightarrow \boxed{\frac{Y}{X} = e^{-5s}}$$

6.7 från överföringsfunktion till diffekv.

a) $$G(s)=\frac{Y(s)}{U(s)}=\frac{3+s}{s^2+4s+1}$$

b) $$G(s)=\frac{Y(s)}{U(s)}=\frac{2e^{-3s}}{5s+1}$$

c) $$G(s)=\frac{Y(s)}{U(s)}=3+4s$$

d) $$G(s)=\frac{Y(s)}{U(s)}=\frac{s+4}{2s^2+3}$$

6.7 **a** lösn. $G(s)$ till diffekv.

a) $$G(s) = \frac{Y(s)}{U(s)} = \frac{3+s}{s^2+4s+1}$$

$$s^2Y + 4sY + Y = 3U + sU \quad \Leftrightarrow \quad \boxed{\ddot{y} + 4\dot{y} + y = \dot{u} + 3u}$$

Laplacetransformtabell

$L[f(t)]$

$L^{-1}[F(s)]$

Laplacetransform $F(s)$	Tidsfunktion $f(t)$ för $t > 0$
1	Impulsfunktion $\delta(t)$
$\frac{1}{s}$	Stegfunktion $\sigma(t)$
$\frac{1}{s^2}$	Rampfunktion t
$\frac{1}{s^3}$	$\frac{t^2}{2}$
$\frac{1}{s+a}$	e^{-at}
$\frac{1}{(s+a)(s+b)}$	$\frac{e^{-at}-e^{-bt}}{b-a}$
$\frac{1}{s(1+as)}$	$1-e^{-\frac{t}{a}}$
$\frac{1}{s(1+as)(1+bs)}$	$1-\frac{a\cdot e^{-\frac{t}{a}}}{a-b}-\frac{b\cdot e^{-\frac{t}{b}}}{b-a}$
$\frac{1}{(s+a)(s+b)(s+c)}$	$\frac{e^{-at}}{(b-a)(c-a)}+\frac{e^{-bt}}{(c-b)(a-b)}+\frac{e^{-ct}}{(a-c)(b-c)}$
$\frac{s+a}{(s+b)(s+c)}$	$\frac{(a-b)e^{-bt}-(a-c)e^{-ct}}{c-b}$
$\frac{1}{(s+a)^2}$	$t\cdot e^{-at}$
$\frac{1}{s^2+a^2}$	$\frac{1}{a}\cdot \sin at$
$\frac{s}{s^2+a^2}$	$\cos at$
$\frac{1}{s(s^2+a^2)}$	$\frac{1}{a^2}[1-\cos at]$
$\frac{1}{s^2(s^2+a^2)}$	$\frac{1}{a^3}[at-\sin at]$
$\frac{s+a}{(s+a)^2+b^2}$	$e^{-at}\cdot \cos bt$
$\frac{b}{(s+a)^2+b^2}$	$e^{-at}\cdot \sin bt$

6.8 stegsvar från överföringsfunktion

a) $G(s) = \dfrac{1}{s^2 + 16}$

b) $G(s) = \dfrac{3}{s^2 + 9}$

c) $G(s) = \dfrac{1}{s + 2}$

d) $G(s) = \dfrac{3}{s}$

e) $G(s) = \dfrac{1}{s(s + 1)}$

f) $G(s) = \dfrac{4}{s(s^2 + 4)}$

6.8 **a** lösning stegsvar

a) $$G(s) = \frac{1}{s^2 + 16}$$

$$L[unitstep] = \frac{1}{s}$$

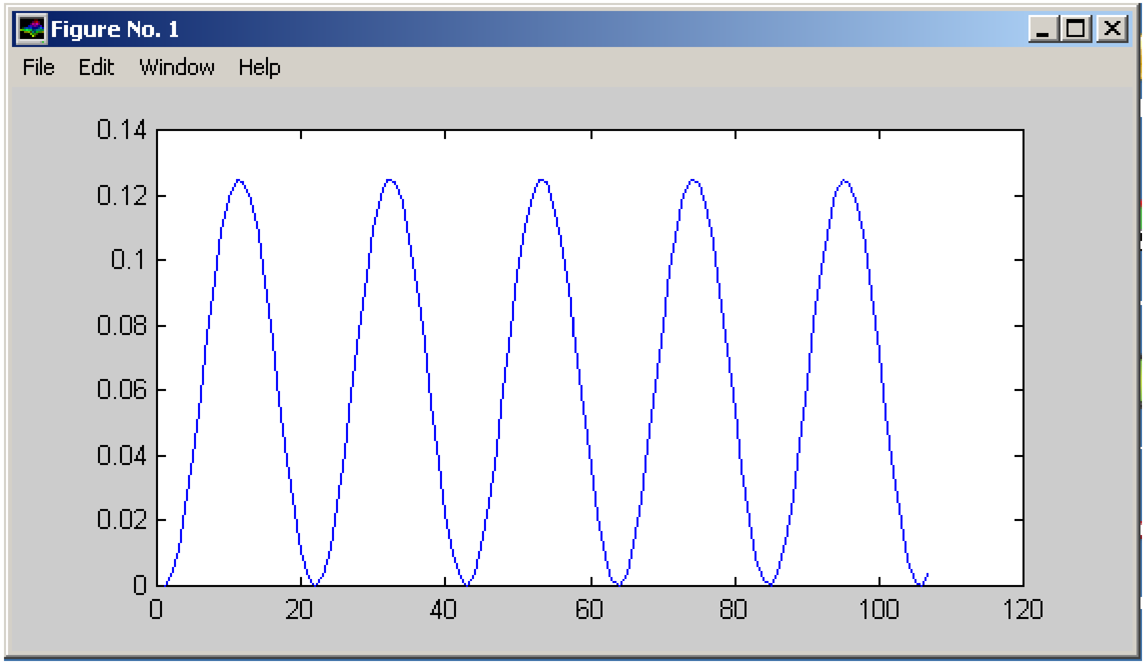
$F(s)$ $\Leftrightarrow$	$f(t)$ $t > 0$
$\frac{1}{s}$	Stegfunktion $\sigma(t)$
$\frac{1}{s(s^2 + a^2)}$	$\frac{1}{a^2}[1 - \cos at]$

$$\frac{1}{s} \cdot \frac{1}{(s^2 + 16)} \Rightarrow \boxed{y(t) = \frac{1}{16}(1 - \cos 4t)}$$

6.8 **a** lösning MATLAB

a) $$G(s) = \frac{1}{s^2 + 16}$$

```
G=tf([1],[1,0,16]);
plot(step(G));
```



6.8 **c** lösning stegsvar

c) $G(s) = \dfrac{1}{s+2}$

$F(s)$ $\Leftrightarrow$	$f(t)$ $\quad t > 0$
$\dfrac{1}{s}$	Stegfunktion $\sigma(t)$
$\dfrac{1}{s(1+as)}$	$1-e^{-\frac{t}{a}}$

$$L\left[unitstep\right] = \frac{1}{s}$$

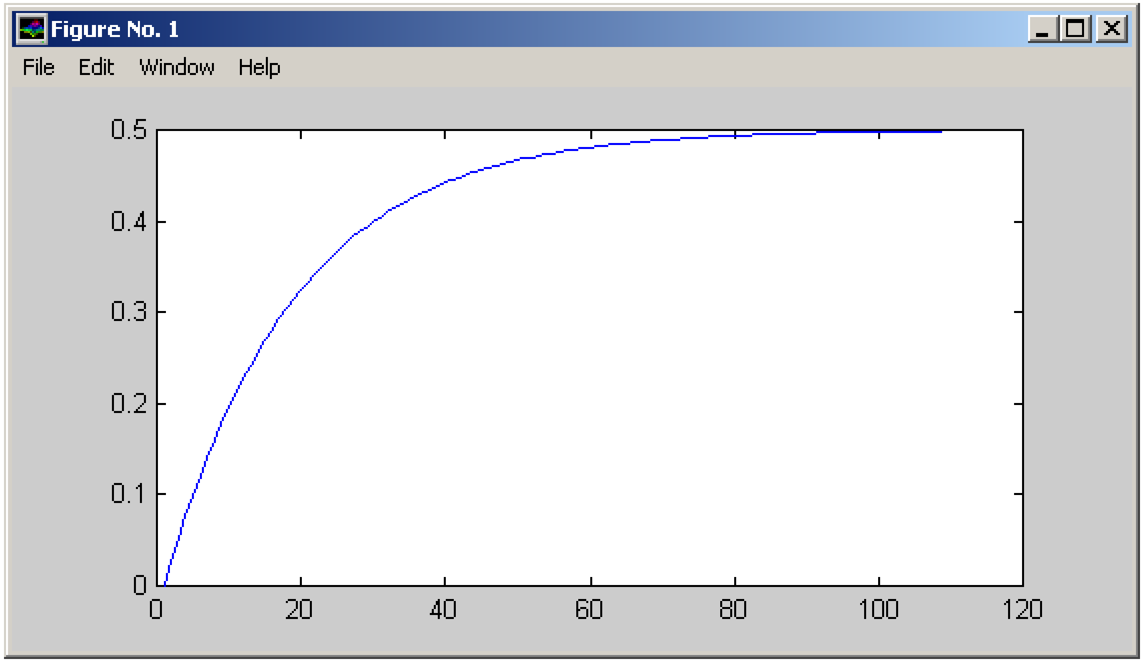
$$\frac{1}{s} \cdot \frac{1}{(s+2)} \quad \Rightarrow \quad \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{s} \cdot \frac{1}{(0{,}5s+1)}$$

$$\Rightarrow \quad y(t) = \frac{1}{2}(1-e^{-\frac{t}{0{,}5}}) = \boxed{0{,}5(1-e^{-2t})}$$

6.8 **c** lösning MATLAB

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

```
G=tf([1],[1,2]);
plot(step(G));
```



6.8 **e** lösning stegsvar

e) $G(s)=\dfrac{1}{s(s+1)}$

$$L[unitstep]=\frac{1}{s}$$

$F(s)$ $\Leftrightarrow$	$f(t)$ $t>0$
$\dfrac{1}{s}$	Stegfunktion $\sigma(t)$
$\dfrac{1}{s^2}$ **?**	Rampfunktion t
$\dfrac{1}{s+a}$	e^{-at}

$$\frac{1}{s}\cdot\frac{1}{s(s+1)} \Leftrightarrow \frac{1}{s^2(s+1)} \quad ?$$

- Finns ej med i tabellen – då måste man partialbråksuppdela …

6.8 **e** lösning stegsvar

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

Det kan ha stått så här innan man gjorde allt liknämnigt!

(ansätt täljarens gradtal ett gradtal lägre än nämnarens)

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

$$= \frac{(a+c)s^2+(a+b)s+b}{s^2(s+1)} \Rightarrow \begin{cases} a+c=0 \\ a+b=0 \\ b=1 \end{cases} = \begin{cases} a=-1 \\ b=1 \\ c=1 \end{cases}$$

6.8 **e** lösning stegsvar

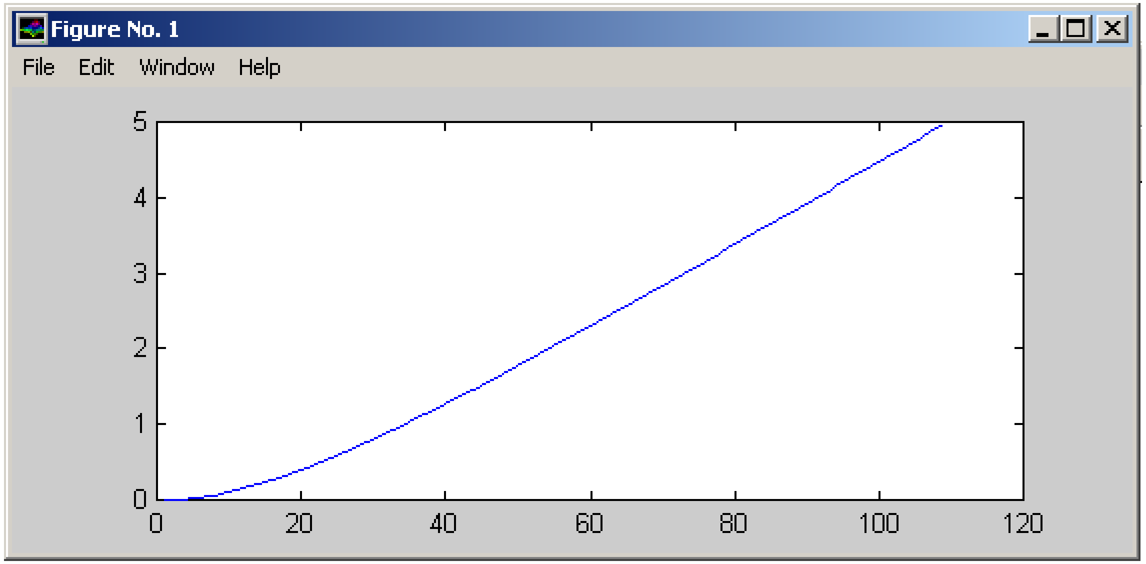
$$\begin{cases} a+c=0 \\ a+b=0 \\ b=1 \end{cases} = \begin{cases} a=-1 \\ b=1 \\ c=1 \end{cases} \qquad \frac{1}{s^2(s+1)} = \frac{-1s+1}{s^2} + \frac{1}{s+1}$$

$$-\frac{\cancel{s}}{s^{\cancel{2}}} + \frac{1}{s^2} + \frac{1}{s+1} \Rightarrow \boxed{y(t) = -1 + t + e^{-t}}$$

6.8 **e** lösning MATLAB

e) $G(s) = \dfrac{1}{s(s+1)}$

```
G=tf([1],[1, 1, 0]);
plot(step(G));
```



$$y(t) = -1 + t + e^{-t}$$

6.12 Partialbråksuppdelning

a) $G(s) = \dfrac{9-3s}{(s+1)(s+7)}$

b) $G(s) = \dfrac{4s+2}{s(s+1)(s+2)}$

c) $G(s) = \dfrac{4s^2+7s+4}{(s+2)(s^2+s+1)}$

d) $G(s) = \dfrac{3s^2-2s+1}{(s-3)(s-2)(s-1)}$

e) $G(s) = \dfrac{s^2+4s+5}{s^3+2s^2+3s+2}$

f) $G(s) = \dfrac{5s+12}{s^2+5s+6}$

6.12 **a** lösn. metod Handpåläggning

a) $G(s) = \dfrac{9-3s}{(s+1)(s+7)}$

$$\frac{9-3s}{(s+1)(s+7)} = \frac{\boxed{\dfrac{9-3(-1)}{(-1)+7}}}{s+1} + \frac{\dfrac{9-3(-7)}{(-7)+1}}{s+7}$$

$s=-1$

$\Rightarrow 0$

$s=-7$

$\Rightarrow 0$

$$G(s) = \frac{\boxed{\frac{12}{6}}}{s+1} + \frac{\quad}{s+7} = \frac{2}{s+1} + \frac{\quad}{s+7}$$

William Sandqvist william@kth.se

6.12 **a** lösn. metod Handpåläggning

a) $$G(s) = \frac{9-3s}{(s+1)(s+7)}$$

$$\frac{9-3s}{(s+1)(s+7)} = \frac{\frac{9-3(-1)}{(-1)+7}}{s+1} + \frac{\boxed{\frac{9-3(-7)}{(-7)+1}}}{s+7}$$

$s=-1$ $\Rightarrow 0$

$s=-7$ $\Rightarrow 0$

$$G(s) = \frac{\frac{12}{6}}{s+1} + \frac{\boxed{\frac{30}{6}}}{s+7} = \frac{2}{s+1} + \frac{5}{s+7}$$

6.12 **a** lösn. metod Handpåläggning

a) $G(s) = \dfrac{9-3s}{(s+1)(s+7)}$

$$\frac{9-3s}{(s+1)(s+7)} = \frac{\dfrac{9-3(-1)}{(-1)+7}}{s+1} + \frac{\dfrac{9-3(-7)}{(-7)+1}}{s+7}$$

$$\boxed{G(s) = \frac{2}{s+1} + \frac{5}{s+7}}$$

6.9 Impulssvar från överföringsfunktion

a) $$G(s) = \frac{2}{s^2 + 5s + 6}$$

b) $$G(s) = \frac{s+1}{s^2 + 4}$$

c) $$G(s) = \frac{3}{s+1}$$

d) $$G(s) = \frac{2}{s(1+5s)}$$

6.9 **a** lösning impulssvar

a) $G(s) = \dfrac{2}{s^2 + 5s + 6}$

$$F(s) \Leftrightarrow f(t) \quad t > 0$$

$$\frac{1}{(s+a)(s+b)} \qquad \frac{e^{-at} - e^{-bt}}{b-a}$$

$L[impulse] = 1$

$s^2 + 5s + 6$ $\quad$ p, q-formeln

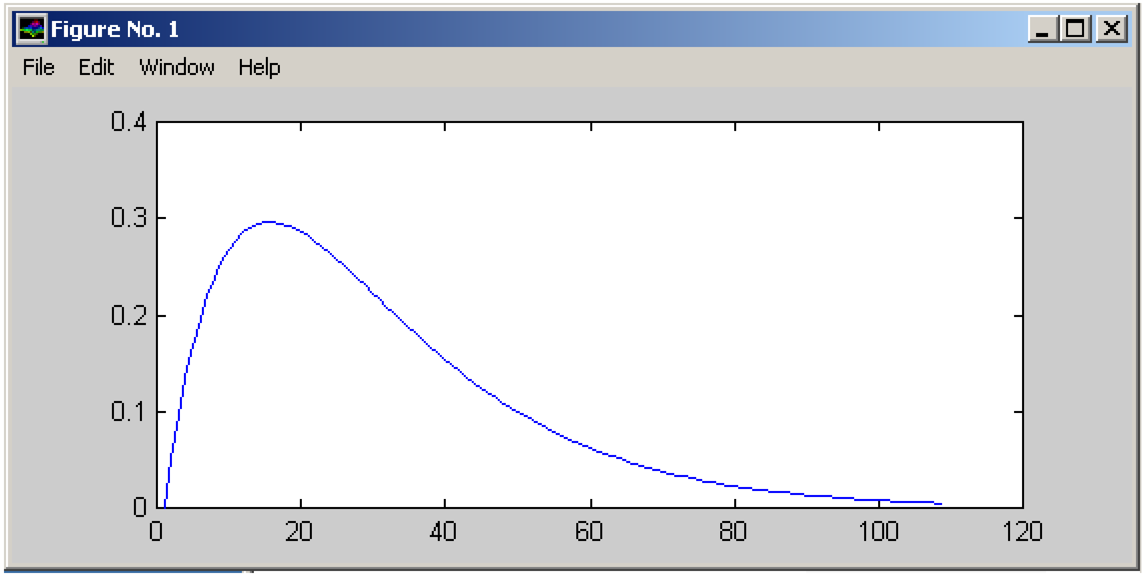
$$s = -\frac{5}{2} \pm \sqrt{\left(\frac{5}{2}\right)^2 - 6} \quad s_1 = -2 \quad s_2 = -3$$

$$G(s) = \frac{2}{(s+2)(s+3)} \quad \Rightarrow \quad \boxed{y(t) = 2(e^{-2t} - e^{-3t})}$$

6.9 **a** lösning MATLAB

a) $$G(s) = \frac{2}{s^2 + 5s + 6}$$

```
G=tf([2],[1, 5, 6]);
plot(impulse(G));
```



$$y(t) = 2(e^{-2t} - e^{-3t})$$

6.10 stegsvar från tempsensor

$$G(s) = \frac{0,2}{10s+1}$$

Rita stegsvaret?

William Sandqvist william@kth.se

6.10 lösning, stegsvar

$$G(s) = \frac{0{,}2}{10s+1}$$

$$L[unitstep] = \frac{1}{s}$$

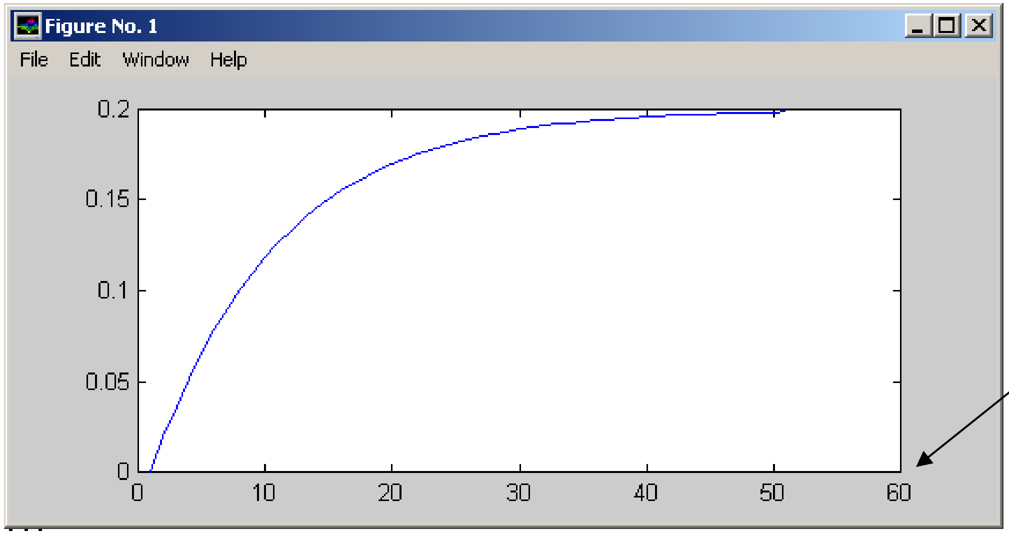
$F(s)$	$\Leftrightarrow$	$f(t) \quad t>0$
$\frac{1}{s(1+as)}$		$1-e^{-\frac{t}{a}}$

$$\frac{1}{s} \cdot \frac{0{,}2}{10s+1} \quad \Rightarrow \quad \boxed{y(t) = 0{,}2(1-e^{-\frac{t}{10}})}$$

6.10 lösning, MATLAB

$$G(s) = \frac{0{,}2}{10s+1}$$

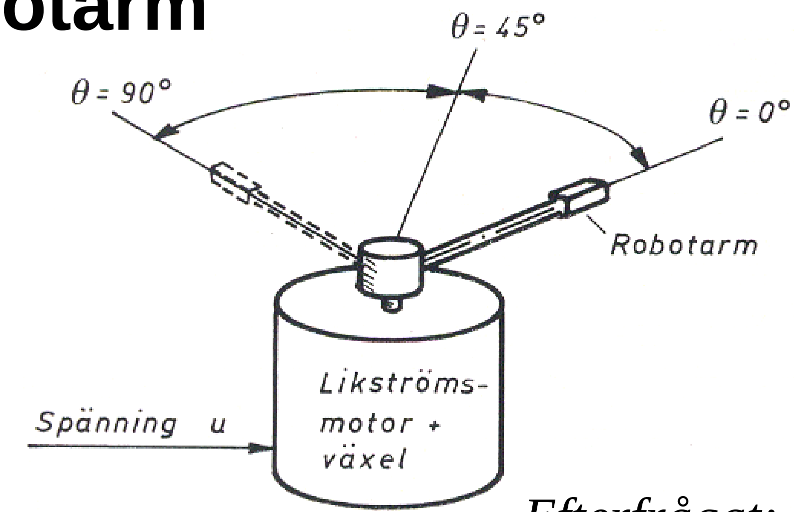
```
T= 0:1:50; % 0…50 sek
G=tf([0.2],[10, 1]);
plot(T,step(G,T));
```



Vi har skickat med en tidvektor T, nu stämmer tidskalan.

$$y(t) = 0{,}2(1 - e^{-\frac{t}{10}})$$

6.4 Robotarm



$$G_1\left(\frac{M[\mathrm{Nm}]}{U[\mathrm{V}]}\right)=\frac{3}{1+T_f s}$$

$$G_2\left(\frac{\Theta[rad]}{M[Nm]}\right)=\frac{1}{Js^2+bs}$$

vridmoment

$U \rightarrow \boxed{G_1} \xrightarrow{M} \boxed{G_2} \rightarrow \boxed{\Theta}$

motorspänning Elmotor Robotarm *vridningsvinkel*

Efterfrågat: vinkelhastighet?

$$\boxed{\frac{d}{dt}\Theta}$$

Vad blir robotarmens sluthastighet i sorten **varv/minut** [rpm] om ett spänningssprång U = 6 [V] läggs på motorn?

Använd slutvärdessatsen. Robotarmens tröghetsmoment J = 0,45 [kgm^2]. Luftmotståndet b = 1,3 [Nm/rad]. Motorns tidkonstant T_f = 0,7 [s].

6.4 Robotarm lösning

slutvärdessatsen

$$\boxed{\lim_{t\to\infty} f(t) = \lim_{s\to 0} s \cdot F(s)}$$

- *tidsderivata*

$$\frac{d}{dt}\Theta(t) = s\cdot\Theta(s) \quad \Rightarrow G\left(\frac{\dot{\Theta}[\text{rad/sek}]}{U[\text{V}]}\right) = s\cdot G_1 G_2$$

- *stegändring*

$$U(s) = \frac{6}{s}$$

Sökt vinkelhastighet

$$\boxed{\dot{\Theta}(s) = U(s)\cdot G} = s\cdot U\cdot G_1 G_2 = \frac{6}{\cancel{s}}\cdot\cancel{s}\cdot\frac{3}{(1+T_f s)}\cdot\frac{1}{(Js^2+bs)}$$

$$\lim_{t\to\infty}\dot{\Theta}(t) = \lim_{s\to 0} s\cdot\dot{\Theta}(s) = \lim_{s\to 0}\cancel{s}\cdot\frac{18}{(1+T_f s)\cancel{s}(b+Js)} = \frac{18}{b}$$

$$\frac{18}{b} = \frac{18}{1{,}3}[\text{rad/s}] = \frac{18}{1{,}3}\cdot\frac{60}{2\pi}[\text{rpm}] = 130[\text{rpm}]$$

6.4 robotarm - MATLAB

```
D = s
```

```
           3
G1= ---------
    0.7 s + 1
```

```
                    1
G2= -----------------
    0.45 s^2 + 1.3 s
```

```
T=0.7; b=1.3; J=0.45;
D=tf([1, 0],[0, 1])
G1=tf([3],[T, 1])
G2=tf([1],[J, b, 0])
G=series(D, G1)
G=series(G,G2)

plot( ( 6*60/(2*pi) )*step(G) );
```

Spänningssprång 6V och omvandling mellan rad/s till varv/s

6.4 robotarm - MATLAB

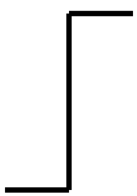
$$G\left(\frac{\dot{\Theta}[\mathrm{rad/sek}]}{U[\mathrm{V}]}\right) = s \cdot G_1 G_2$$

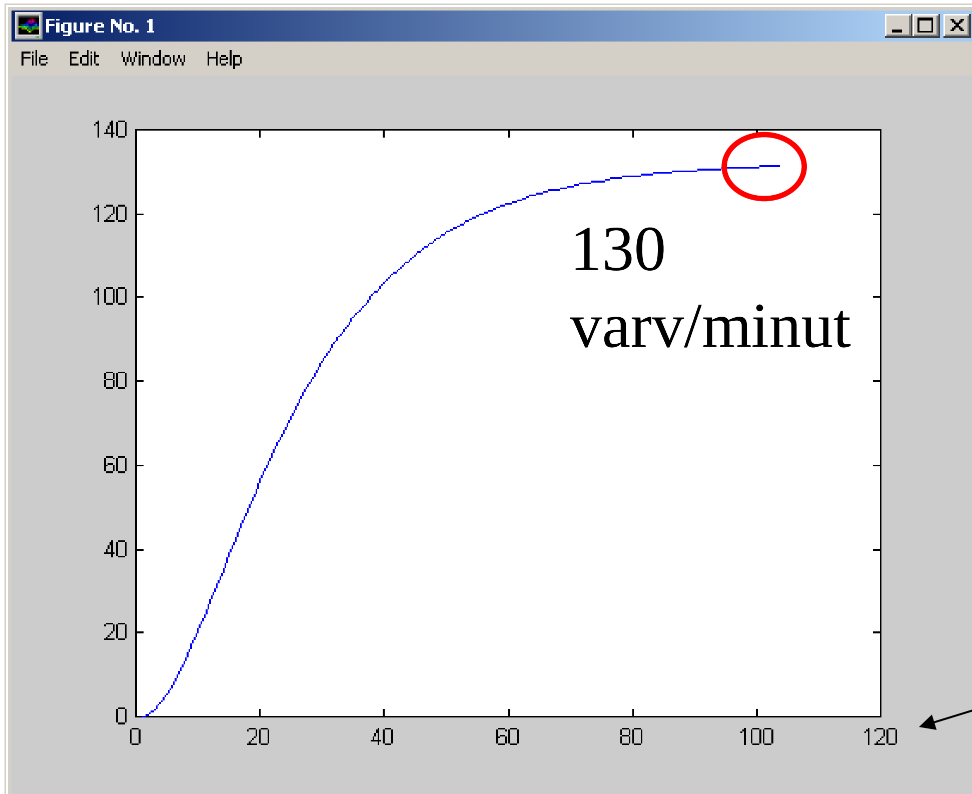
MATLAB `series()` beräknar den totala överföringsfunktionen.

```
                3 s
G = ----------------------------
    0.315 s^3 + 1.36 s^2 + 1.3 s
```

6.4 robotarm - MATLAB

Spännings-
språng 6V





Inte tid direkt, utan samplens nummer

```
plot( ( 6*60/(2*pi) )*step(G) );
```

6.11 stegsvar från robotarm

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

Rita stegsvaret?

6.11 lösning, stegsvar

Överföringsfunktion:

$$2\ddot{y} + \dot{y} = u \quad \Leftrightarrow \quad L[2\ddot{y} + \dot{y}] = L[u]$$

$$2s^2Y + sY = U \quad \frac{Y}{U} = \frac{1}{2s^2 + s}$$

Stegsvar: $L[unitstep] = \dfrac{1}{s}$

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

? Finns *inte* i transformtabellen!

6.11 lösning, stegsvar

Partialbråksuppdela:

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

$$= \frac{(as+b)(2s+1)+cs^2}{s^2(2s+1)} = \frac{(2a+c)s^2+(a+2b)s+b}{s^2(2s+1)}$$

$$\begin{cases} 2a+c=0 \\ a+2b=0 \\ b=1 \end{cases} = \begin{cases} a=-2 \\ b=1 \\ c=4 \end{cases} \Rightarrow \quad \frac{-2s+1}{s^2} + \frac{4}{2s+1}$$

6.11 lösning, stegsvar

$$\frac{-2s+1}{s^2}+\frac{4}{2s+1}=$$

$$=\frac{-2}{s}+\frac{1}{s^2}+\frac{2}{s+0,5}$$

$F(s) \quad \Leftrightarrow \quad f(t) \quad t>0$

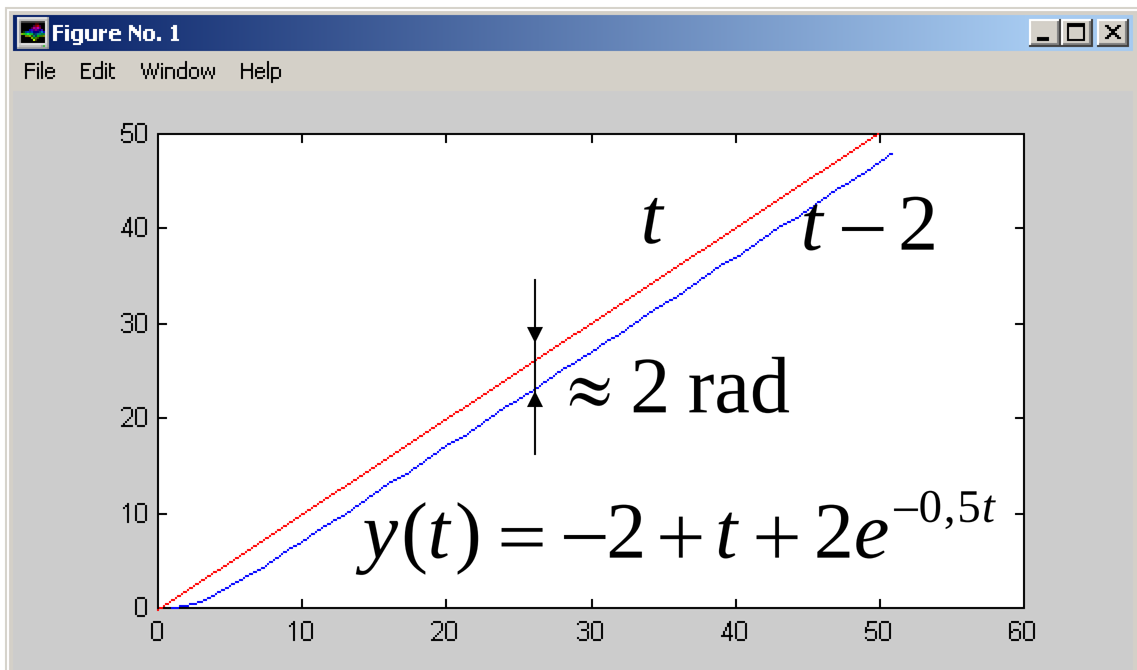
$\frac{1}{s}$	Stegfunktion $\sigma(t)$
$\frac{1}{s^2}$	Rampfunktion t
$\frac{1}{s+a}$	e^{-at}

$$\boxed{y(t)=-2+t+2e^{-0,5t}}$$

6.11 lösning, MATLAB

$$G = \frac{1}{2s^2 + s}$$

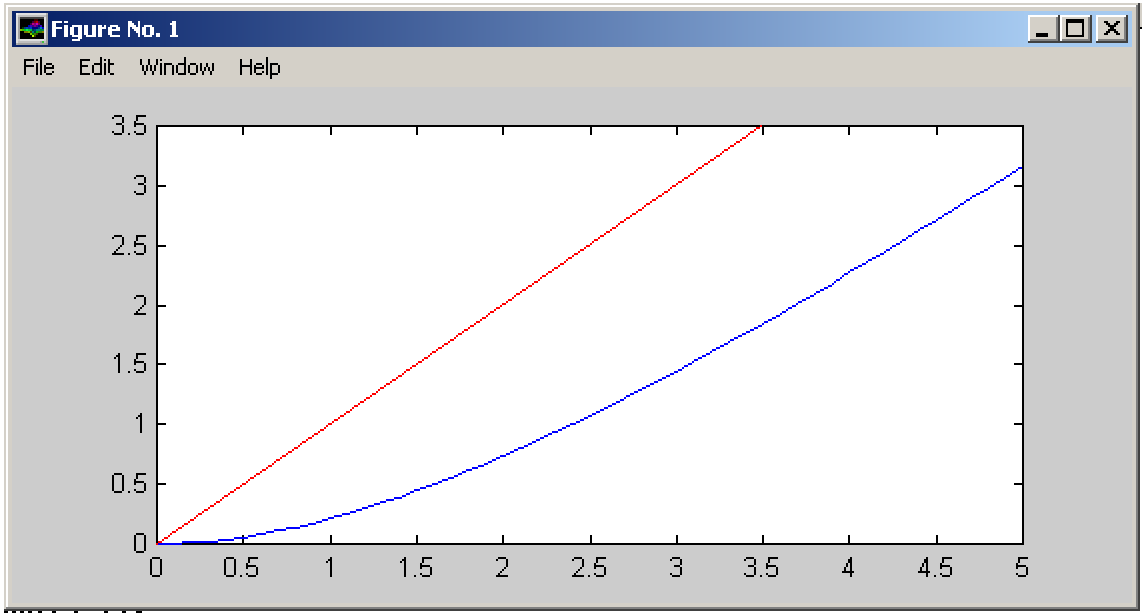
```
T= 0:1:50; % 0…50 sek
G=tf([1],[2, 1, 0]);
plot(T,step(G,T));
```



6.11 MATLAB förstoring

$$G = \frac{1}{2s^2 + s}$$

```
T= 0:0.1:5;
G=tf([1],[2, 1, 0]);
plot(T,step(G,T));
```



Det robotarmen missar i starten tar den aldrig igen – det kan vi kanske förbättra senare i kursen! (med ett reglersystem).

6.14 Diffekv. poler/0-ställen

a) $y''+9y'+14y = 3u$

b) $\dddot{y} + 6\ddot{y} + 11\dot{y} + 14y = \dot{u} + 4u$

c) $y''+4y'+3y = u'+u$

1) Överföringsfunktioner
2) Poler och 0-ställen
3) Statisk förstärkning
4) Tidkonstanter

6.14 **a** lösn. Diffekv. poler/0-ställen

a) $y''+9y'+14y=3u$

$$y''+9y'+14y=3u \quad \Leftrightarrow \quad s^2Y+9sY+14Y=3U$$

$$G(s)=\frac{3}{s^2+9s+14} \qquad s=-\frac{9}{2}\pm\sqrt{\left(\frac{9}{2}\right)^2-14}$$

$$\boxed{\begin{array}{c}\text{Poler:}\\ s_1=-2 \quad s_2=-7\end{array}}$$

$$G(s)=\frac{3}{(s+2)(s+7)}=\frac{\boxed{3}}{\boxed{2\cdot 7}(1+\boxed{\tfrac{1}{2}}s)(1+\boxed{\tfrac{1}{7}}s)}$$

$$Gain=G(s\to 0)=\frac{3}{2\cdot 7}\approx 0{,}21 \qquad \tau_1=0{,}5 \quad \tau_2=0{,}15$$

6.14 **a** lösn. poler/0-ställen MATLAB

$$G(s) = \frac{3}{s^2 + 9s + 14}$$

```
G=tf([3],[1,9,14]);
pzmap(G);
```