

18/1-2012 Övergång tillståndsbeskrivning → G(s)

$$\begin{cases} \dot{x} = Ax + Bu \\ y = Cx + Du \end{cases}$$

$$\begin{cases} sX = AX + BU & \Leftrightarrow X - AX = BU \\ Y = CX + DU & (sI - A)X = BU \end{cases}$$

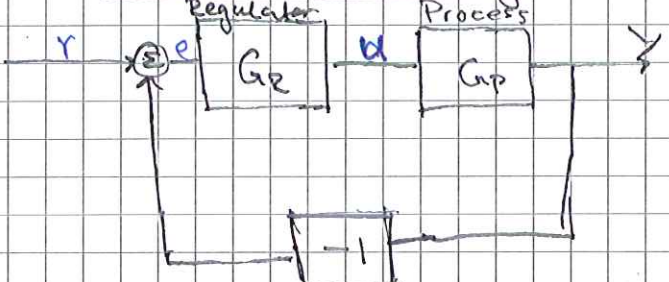
$$\Rightarrow X = (sI - A)^{-1} BU$$

$$\Rightarrow Y = \underbrace{(C(sI - A)^{-1}B + D)}_{G(s)} U$$

Övergång G(s) → Tillståndsbeskrivning

Ej entydigt! Se formelsamlingen (s. 4).

Blockdiagrambeskrivning

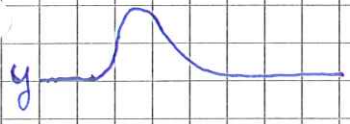


$$\begin{cases} Y = G_P \cdot U \\ U = G_R \cdot E \\ E = R - Y \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} Y = G_P G_R E \\ E = R - Y \end{cases} \Rightarrow Y = G_P G_R (R - Y)$$

$$\Rightarrow Y = \frac{G_P G_R}{1 + G_P G_R} (R - Y)$$

$$\Rightarrow Y = \frac{G_P G_R}{1 + G_P G_R} R$$

Impulsvär



$$u(t) = \delta(t) \\ U(s) = \int_0^{\infty} e^{-st} \delta(t) dt = e^{-s \cdot 0} = 1$$



$$Y(s) = G(s) \cdot U(s) = G(s)$$

Stegsvar

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

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

$$Y(s) = G(s) \cdot U(s) = G(s) \cdot \frac{1}{s}$$

Samband mellan överföringsfunktion - stegsvar

$$Y(s) = G(s) \cdot \frac{1}{s}$$

Begynnelsevärdesteoremet:

$$\lim_{t \rightarrow 0} f(t) = \lim_{s \rightarrow \infty} s F(s)$$

Slutvärdesteoremet:

$$\lim_{t \rightarrow \infty} f(t) = \lim_{s \rightarrow 0} s F(s)$$

Ex) Stegsvär.

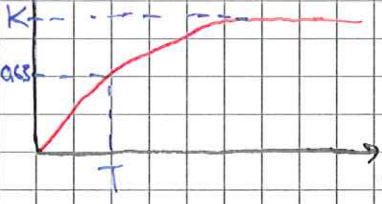
$$\lim_{t \rightarrow \infty} Y(t) = \lim_{s \rightarrow 0} s Y(s) = \lim_{s \rightarrow 0} s G(s) \cdot \frac{1}{s} = G(0)$$

Första ordningens process

$$G(s) = \frac{k}{1 + sT}; \text{ Poler: } -\frac{1}{T}$$



$$\text{Stegsvar: } Y(s) = \frac{k}{1 + sT} \cdot \frac{1}{s} \Rightarrow y(t) = k(1 - e^{-t/T}) \\ y(0) = k(1 - e^{-0}) = 0 \\ T = \text{tidskonstant}$$



Ju längre åt i vänster haluplan polerna ligger, desto snabbare process.

Slutvärdesteoremet:

$$\lim_{t \rightarrow \infty} y(t) = \lim_{s \rightarrow 0} s Y(s) = \lim_{s \rightarrow 0} s \cdot \frac{k}{1 + sT} \cdot \frac{1}{s} = \frac{k}{1 + 0} = k$$

$$G(0) = \frac{k}{1 + 0 \cdot T} = k$$

Begynnelsevärdesteoremet:

$$\lim_{t \rightarrow 0} y(t) = \lim_{s \rightarrow \infty} s^2 Y(s) = \lim_{s \rightarrow \infty} s^2 \cdot \frac{k}{1 + sT} \cdot \frac{1}{s} = \frac{k}{T}$$

(En integrator släpper inte ut någonting, utan släpper ut allt)

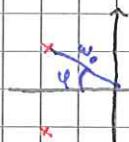
Andra ordningens system

$$G(s) = \frac{k}{(1 + sT_1)(1 + sT_2)} \quad \text{Poler: } \begin{cases} -\frac{1}{T_1} \\ -\frac{1}{T_2} \end{cases}$$

Begynnelsevärdesteoremet:

$$\lim_{t \rightarrow 0} y(t) = \lim_{s \rightarrow \infty} s^2 Y(s) = \lim_{s \rightarrow \infty} s^2 \cdot \frac{k}{(1 + sT_1)(1 + sT_2)} \cdot \frac{1}{s} = 0$$

Andra ordningens system, komplexa poler
{komplexkonjugerade poler}



$$s = -\zeta \omega_n$$

$$G(s) = \frac{K \omega_n^2}{s^2 + 2\zeta \omega_n s + \omega_n^2}$$

ζ kallas Relativ dämpning.