

KAPITEL 3

3.1

a) Beräkna $y(t)$

$$G(s) = \frac{0.01(1+10s)}{(1+s)(1+0.1s)}, \quad u(t) = \sin 3t$$

$$y(t) = S(\sin 3t) = S(\operatorname{Im}(e^{3it})) = \operatorname{Im}(S(e^{3it})) =$$

$$= \operatorname{Im}(G(3i) e^{3it}) =$$

$$= \operatorname{Im}(0.0909 (\cos 3t + i \sin 3t)) =$$

$$= 0.0909 \sin 3t$$

b) Avläsning ger att $G(3i) \approx 0.09$

$$\text{och } \arg(G(3i)) = 0$$

$$\Rightarrow Y(t) = 0.09 \sin 3t$$

3.2

a) Vilket diagram hör till vilket system i 3.2?

Lufttemperaturen påverkar vattentemperaturen snabbare i den lilla bassängen än havet.

$\Rightarrow G_1$ hör till den heldragna
 G_2 hör till den streckade

b) Vad är skillnaden mellan högsta och lägsta vattentemp. under ett år?

Luften varierar mellan 19°C och -5°C .

$$T = 1 \text{ år} = \underline{\underline{8760 \text{ timmar}}}$$

$$\omega = \frac{2\pi}{T} = \frac{2\pi}{8760} = \underline{\underline{7 \cdot 10^{-4} \text{ rad/h}}}$$

$$|G(1 \cdot 7 \cdot 10^{-4})| \approx \underline{\underline{0.5}}$$

\rightarrow Svängningen i vattentemperaturen har halva amplituden av lufttemp.

$$\Rightarrow \Delta T_{vatten} = 0.5 \cdot \Delta T_{luft} = 0.5 \cdot (19 - (-5)) = \boxed{12^\circ\text{C}}$$

c) Under en dag ($T=24\text{h}$) varierar T_{luft} sinusformat. När under dagen var trädgårds-polen som varmaste?

$$T_{luft}^{\max} = 27^\circ\text{C} \quad (\text{klockan } 13.00)$$

$$T_{luft}^{\min} = 14^\circ\text{C} \quad (\text{klockan } 01.00)$$

~~$w = \frac{2\pi}{24} = 0.26 \text{ rad/h}$~~

$\arg(G(i \cdot 0.26)) = -30^\circ \quad (\text{fasskillnad enligt FS})$

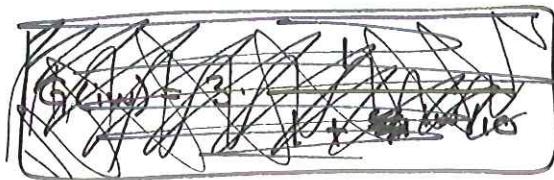
Detta betyder att toppen av utsignalen (T_{vatten}^{\max}) kommer $\frac{30^\circ}{360^\circ} \approx 0.08$ period $= 0.08 \cdot 24\text{h} = 1.92\text{ h}$ senare än toppen för insignalen.

\Rightarrow Polen är som varmaste klockan 14:55

3.4

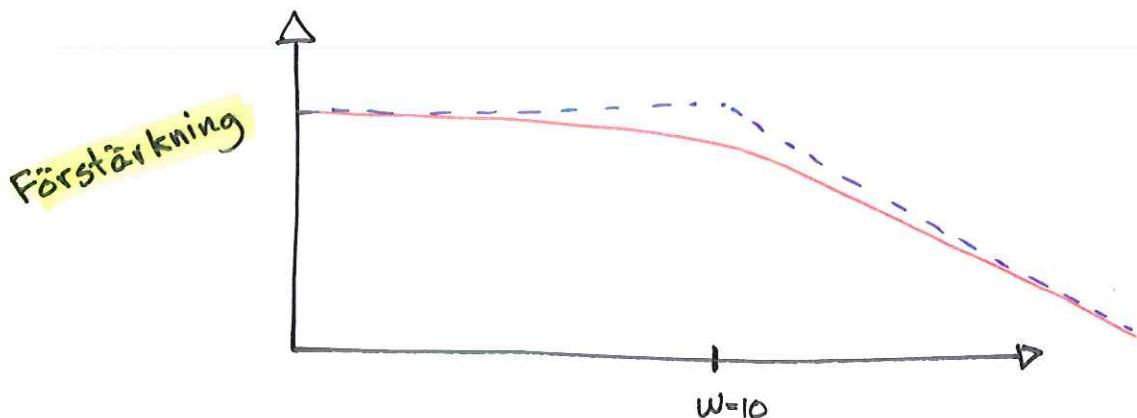
Rita Bodediagrammet för följande överföringsfunktioner.

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



Lågfrekvensasymptot: $G(s) \approx 3 \cdot \frac{1}{1+0} = 3$

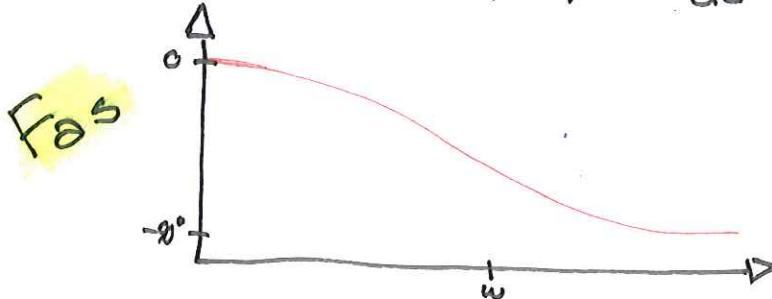
Brytfrekvensen ges av beloppet av systemets poler & nollställen: $\text{pol} = -10 \Rightarrow \omega = |-10| = 10 \text{ rad/s}$



$$\arg(G(0)) = \arg(3) = 0^\circ$$

$$\arg(G(i\omega)) = \arg\left(3 \cdot \frac{1}{1+i\omega/10}\right) = \arg\left(\frac{10-i\omega}{100+\omega^2}\right) = \arg\left(\frac{\frac{10}{\omega} - i}{\frac{100}{\omega} + 1}\right)$$

$\rightarrow -90^\circ$ då $\omega \rightarrow \infty$



b) $G(s) = 10 \cdot \frac{1}{1+10s} \cdot \frac{1}{1+s}$

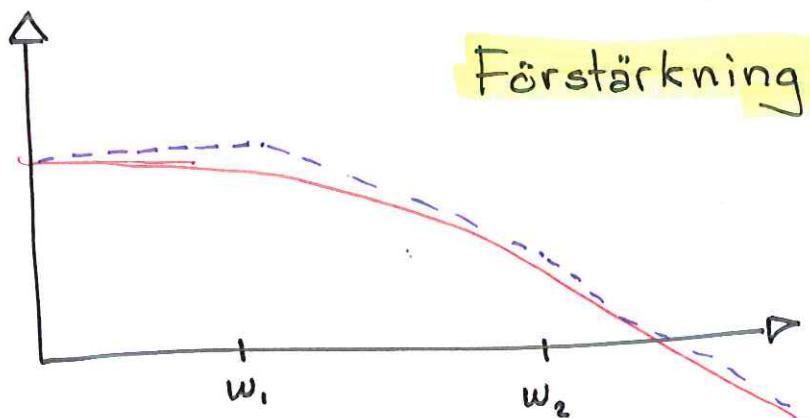
Vi har brytfrekvenserna

$$\omega_1 = 0.1 \text{ rad/s}$$

$$\omega_2 = 1 \text{ rad/s}$$

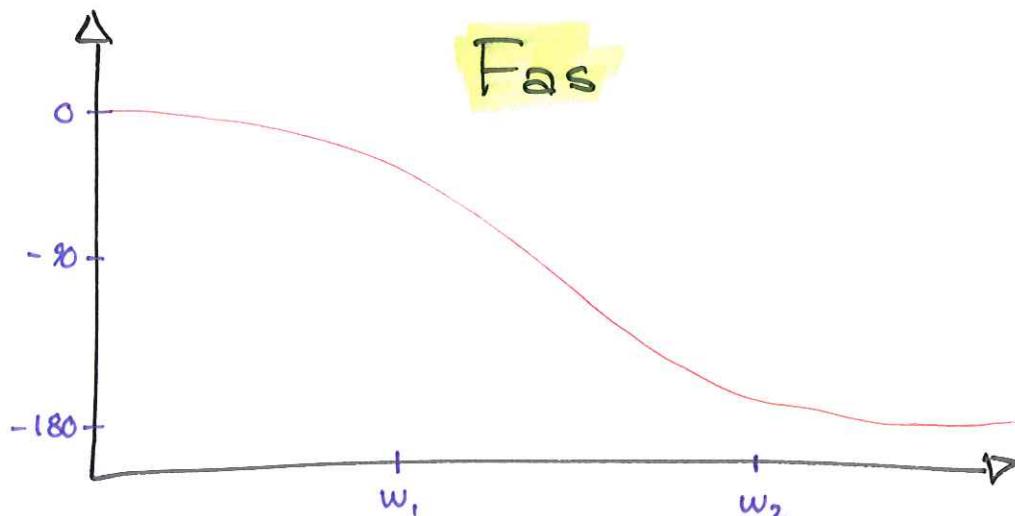
$$G(0) = 10 \quad (\text{lågfrekvensasymptot})$$

Polerna minskar lutningen med ett vid brytfrekvensen.



$$\arg(G(j\omega)) = 0$$

~~arg(komplex)~~ Argumentet minskar 90° vid varje brytfrekvens.



d)

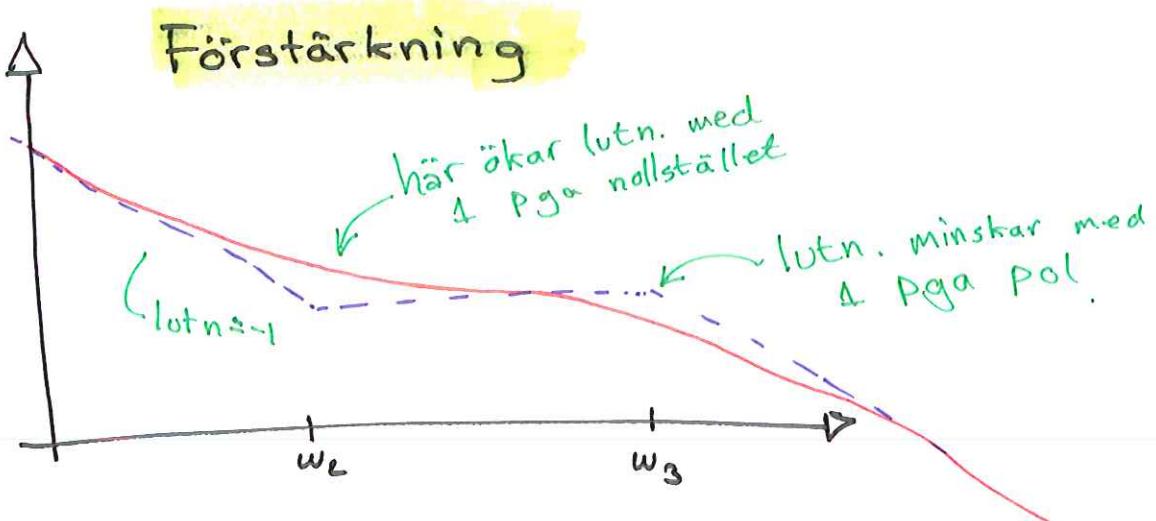
$$G(s) = \frac{1+s}{s(1+s/10)}$$

Poler: 0 och ~~-10~~ -10

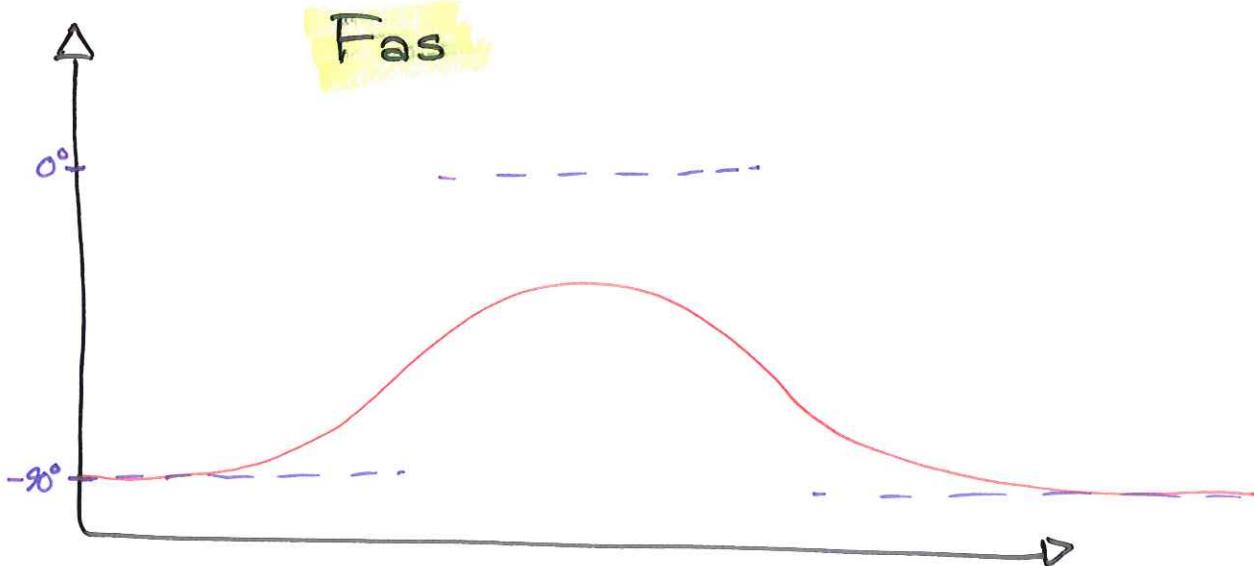
Nollst.: -1

Lågfrekvensasymptot: $\approx \frac{1}{s}$

Brytfrekvenser: $w_1 = 0$, $w_2 = 1$, $w_3 = 10$



$$\arg(G(j\omega)) = -90^\circ$$



3.5

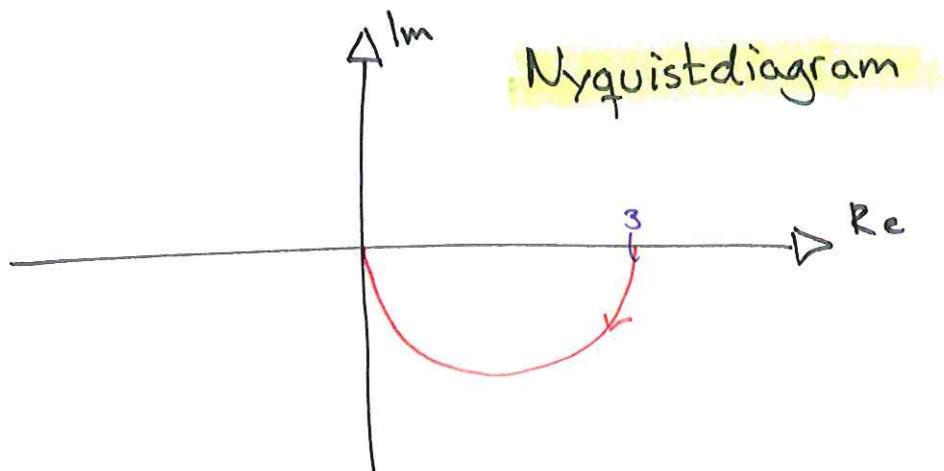
Rita Nyquistdiagram för följande överföringsfunktioner:

a)

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

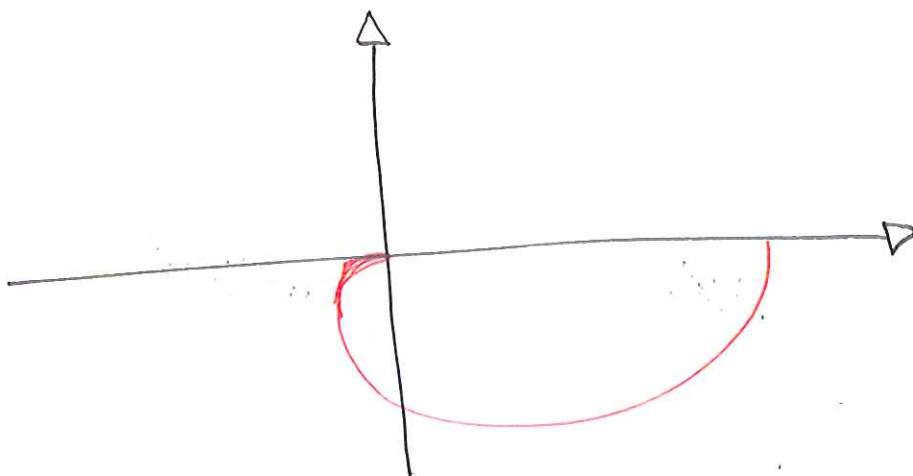
- Nyquistkurvan börjar i $G(0) = 3$.
- ~~Monoton~~ $|G(s)|$ och $\arg(G(j\omega))$
Både förstärkningen och fasen avtar
monoton \Rightarrow Kurvan vrids medurs och avståndet
till origo \Leftrightarrow minskar.
- $|G| \rightarrow 0$ då $\omega \rightarrow \infty$
- $\arg(G) \rightarrow -90^\circ$ då $\omega \rightarrow \infty$
- Kurvan ligger därför i kvadrant 4.

} Läs s.f. i 3.4 a).



b)

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



3.6

Undersök bodediagrammet i figuren till ett stabilt system och bestäm systemets överföringsfunktion.

Lågfrekvensasymptoten har lutning -1 och det innebär att vi har en faktor $\frac{1}{s}$ i $G(s)$. Vi ser också att vi har två brytfrekvenser $w_1 \approx 1$ och $w_2 \approx 100$ rad/s. Vid w_1 bryter förstärkningskurvan uppåt vilket innebär att vi har en faktor $(1+s)$ i täljaren. Vid w_2 bryter vi nedåt $\Rightarrow (100+s)$ i nämnaren. K är vår konstanta förstärkningsfaktor.

$$\Rightarrow G(s) = K \cdot \frac{1}{s} \cdot \frac{s+1}{s+100}$$

$$|G(0.001i)| = \frac{K}{0.01} = 1 \Rightarrow K = 0.01$$

3.7

För att undersöka dynamiken hos ett okänt system har man fått upp dess Bode-diagram.

Bestäm överföringsfunktionen.

Förutsätt att systemet är stabilt och saknar komplexa poler och nollställen.

Lågfrekvensasymptot: $1 \Rightarrow$ faktor s .

Brytfrekvenser: $\omega_1 \approx 2 \text{ rad/s}$, $\omega_2 \approx 100 \text{ rad/s}$

Vid ω_1 går fasen från 90° till 0° vilket innebär att ~~den~~ den "bryter nedåt" en gång och att vi har faktorn $\frac{1}{s+2}$.

Vid ω_2 : fasen går från 0° till $-270^\circ \Rightarrow$ tre nedbrytningar och vi har faktorn ~~$\frac{1}{(s+100)^3}$~~

$$\frac{1}{(s+100)^3}$$

$$\Rightarrow G(s) \frac{Ks}{(s+2)(s+100)^3} = \frac{K's}{\left(\frac{s}{2}+1\right)\left(\frac{s}{100}+1\right)^3}$$

Betrakta lågfrekvensasymptoten:

$$|G_{LF}(iw)| = Kw = 4 \quad \text{vid } \omega = 2$$

$$\Rightarrow G(s) = \frac{2s}{\left(\frac{s}{2}+1\right)\left(\frac{s}{100}+1\right)^3}$$