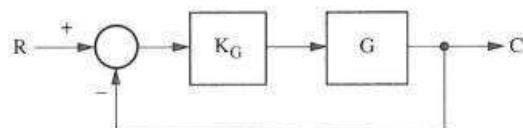
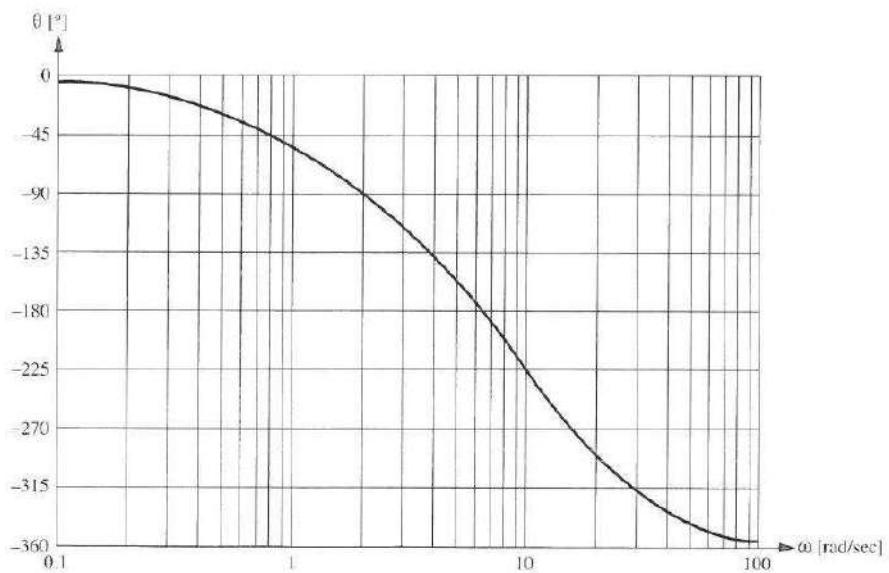
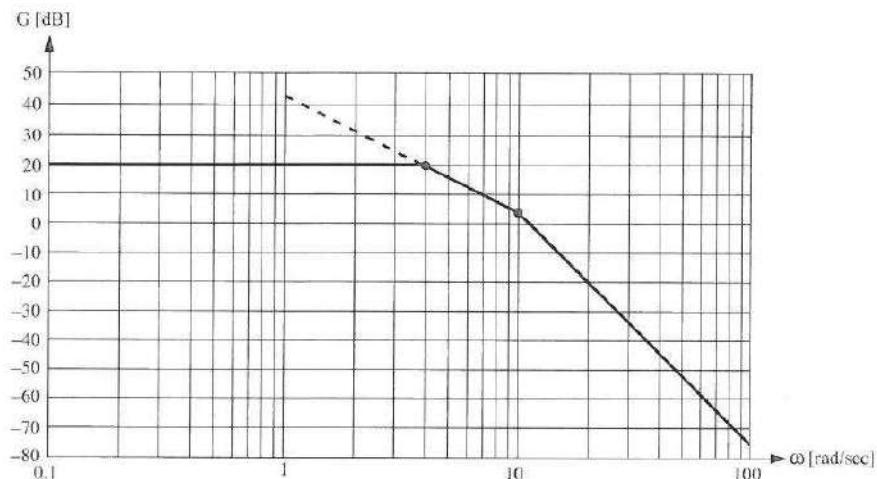


## שאלה 1

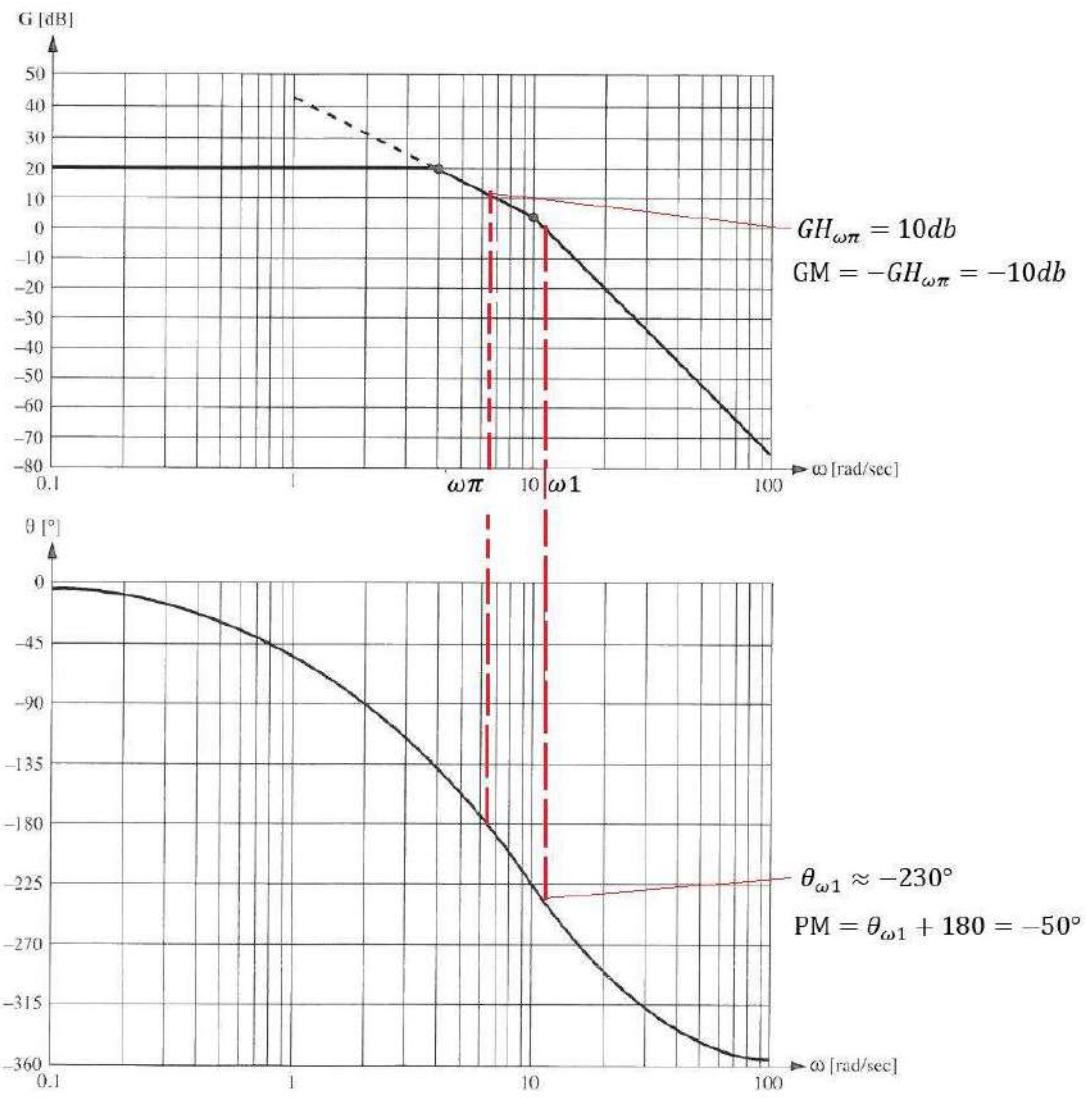
- (10 נק') א. בנספח לשאלה 1 נתונים ארפי בודה ב>Show פתווח של מערכת בקרה בעלת משוב יחידה, הפעלת ב>Show סגור. (5 נק') 1. מצא, מתוך הנתונים שבנספח, את עדר ההגבר בקרירוב ואת עדר המופע בקרירוב של המערכת. (5 נק') 2. האם מערכת בקרה זו יציבה? נמק את תשובהך.
- (8 נק') ב. מצא, מתוך הנתונים שבנספח, את פונקציית התמסורת של מערכת הבקרה,  $G(s)$ .
- (7 נק') ג. למערכת הבקרה הושיפו מגבר,  $K_G$ , כמפורט באיוור לשאלה 1. חשב את ערכו של  $K_G$ , שעבורו עדר ההגבר של המערכת יהיה 30 dB.



איור לשאלה 1



## תשובה 1



א. מתוך הגרפים

.1

$$GH_{\omega 1} = 0 db \rightarrow \theta_{\omega 1} \approx -230^{\circ}$$

עודף מופע

$$PM = \theta_{\omega 1} + 180 = -230 + 180 = -50^{\circ}$$

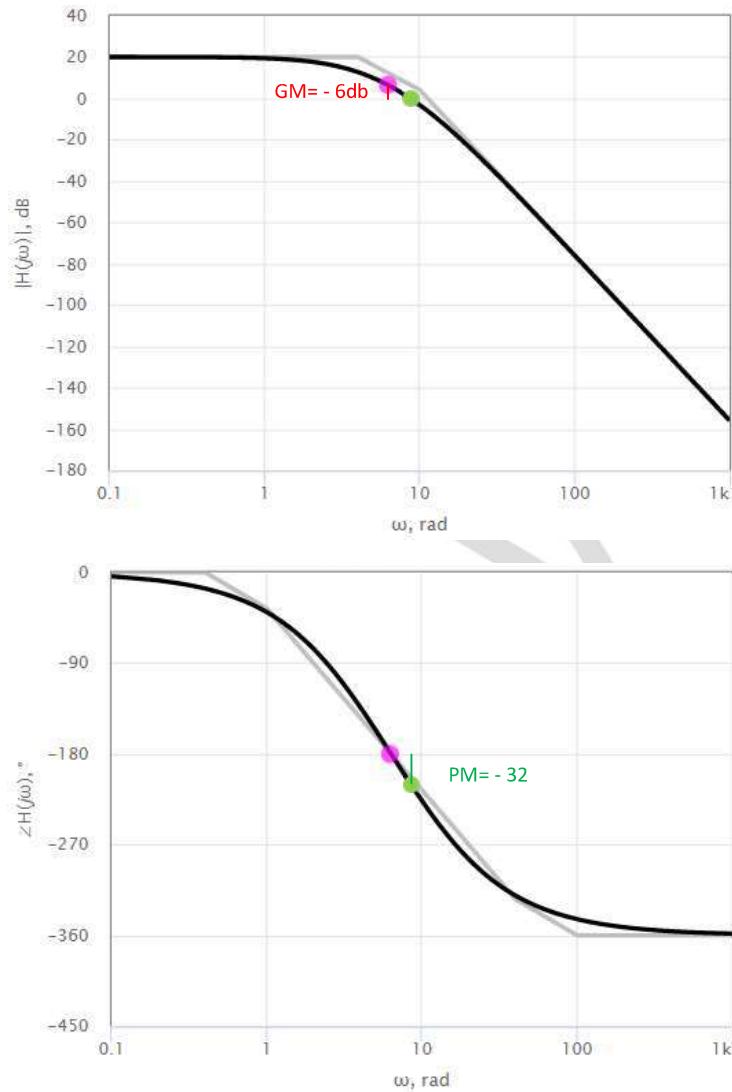
$$\theta_{\omega \pi} = -180^{\circ} \rightarrow GH_{\omega \pi} = 10 db$$

עודף הגבר

$$GM = -GH_{\omega \pi} = -10 db$$

2. מערכת לא יציבה – עודף הגבר שלילי

עבור גраф מדויק, נקבל עודף הגבר  $-6\text{db}$  ועודף מופע  $32^\circ$



$$GH_{(s)} = \frac{K}{(s+4)^2(s+10)^2}$$

$$20\log \frac{K}{4^2 \cdot 10^2} = 20 \rightarrow \frac{K}{1600} = 10$$

$$K = 16000$$

$$GH_{(s)} = \frac{16000}{(s+4)^2(s+10)^2} = \frac{10}{(1+s/4)^2(1+s/10)^2}$$

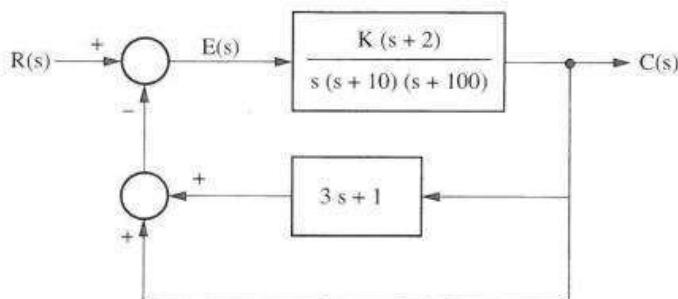
ג. עודף קיים הוא  $-10\text{db}$ , כדי להביא את המערכת לעודף של  $30\text{db}$  יש צורך להוריד את ההגבר ב- $40\text{db}$

$$20\log K_G = -40\text{db}$$

$$K_G = 0.01$$

**שאלה 2**

באיור לשאלה 2 נתון תרשימים מלבנים של מערכת בקרה.

**איור לשאלה 2**

- (10 נק' ) א. מצא את פונקציית התמסורת של מערכת הבקרה,  $\frac{C}{R}(s)$
- ב. קבע את סוג המערכת ואת סדר המערכת.
- ג. חשב את שילוחת המערכת במצב המותמיד עבור אותן מבוא מסווג שיפוע ייחידה, אם ידוע כי  $K = 1,000$ .
- ד. חשב את תחום הערכים של  $K$ , שעבורו המערכת תהיה יציבה.

 **תשובה 2**

א.

$$G = \frac{K(s+2)}{s(s+10)(s+100)} \quad H = 3s + 1 + 1 = 3s + 2$$

$$\frac{C}{R}(s) = \frac{G}{1 + GH} = \frac{\frac{K(s+2)}{s(s+10)(s+100)}}{1 + \frac{K(s+2)(3s+2)}{s(s+10)(s+100)}}$$

$$\frac{C}{R}(s) = \frac{K(s+2)}{s(s+10)(s+100) + K(s+2)(3s+2)}$$

$$\frac{C}{R}(s) = \frac{K(s+2)}{s^3 + (110 + 3K)s^2 + (1000 + 8K)s + 4K}$$

ב. סדר המערכת – 3 (3 קטבים)

סוג המערכת – 1 (1 קווטר בראשית של החוג הפתוח)

ג.

$$K_V = \lim_{s \rightarrow 0} s \cdot \frac{K(s+2)(3s+2)}{s(s+10)(s+100)} = \frac{K(2)(2)}{(10)(100)} = 4$$

$$e_{ss} = \frac{1}{K_V} = 0.25$$

$$s^3 + (110 + 3K)s^2 + (1000 + 8K)s + 4K$$

|       |            |             |
|-------|------------|-------------|
| $s^3$ | 1          | $1000 + 8K$ |
| $s^2$ | $110 + 3K$ | $4K$        |
| $s^1$ | $a$        |             |
| $s^0$ | $4K$       |             |

$$a = \frac{(110 + 3K)(1000 + 8K)}{110 + 3K} = \frac{24K^2 + 3876K + 110000}{110 + 3K} > 0$$

$$24K^2 + 3876K + 110000 > 0 \rightarrow K > -36.73 \text{ או } K < -124.76 \quad \bullet$$

$$110 + 3K > 0 \rightarrow K > -36.66 \quad \bullet$$

$$K > 0 \quad \bullet$$

חיתוך כל התנאים :  $K > 0$

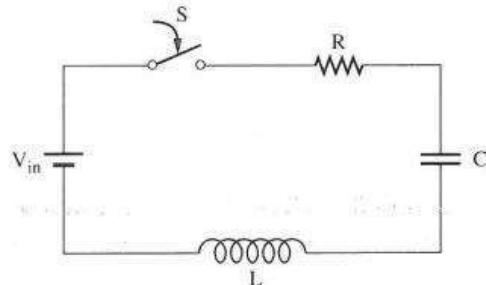
## שאלה 3

באיור לשאלה 3 מותואר מעגל RLC, המורכב מנגד, מסליל ומקבל. המעגל כולל מקור מתח ישר,  $V_{in}$ .

$$\text{נתונים: } \Omega = 5 \Omega, L = 0.01 \text{ H}, C = 0.01 \text{ F}, R = 5 \Omega$$

פונקציית התמסורת המתארת את הקשר בין המתח על הקבל ובין מתח המקור היא:

$$\frac{V_C(s)}{V_{in}(s)} = \frac{1}{LCs^2 + RCs + 1}$$



## איור לשאלה 3

המפסק S היה פתוח זמן רב מאוד, בזמן  $t = 0$  סגורים את המפסק.

(5 נק') א. חשב את ההגבר הסטטי (במצב המנוח) של פונקציית התמסורת.

(5 נק') ב. חשב את התדר הטבעי ואת מקדם הריסון של המעגל.

(5 נק') ג. חשב מה יהיה המתח על פני הקבל זמן רב לאחר סגירת המפסק.

מקטינים את התנודות נגד במעגל פי 5.

(5 נק') ד. חשב את ההגבר הסטטי, את מקדם הריסון ואת התדר הטבעי שיתקבלו במעגל החדש.

(5 נק') ה. האם הקטנת ההתנודות של הנגד פי 5 תשפיע על מקדם הריסון של המעגל ועל אופי התגובה של המעגל לשינוי מודגזה? נמק את תשובתך.

## תשובה 3

.א.

$$\frac{V_C}{V_{in}}(s) = \frac{1}{LCs^2 + RCs + 1} = \frac{1}{10^{-4}s^2 + 0.05s + 1} = \frac{10^4}{s^2 + 500s + 10^4} = \frac{K \cdot \omega_n^2}{s^2 + 2\zeta\omega_n s + \omega_n^2}$$

$$100K = 1$$

.ב.

$$\omega_n = \sqrt{10^4} = 100 \text{ rad/s}$$

$$2\zeta\omega_n = 500 \rightarrow \zeta = 2.5$$

$$V_{CSS} = V_{in} = 5V$$

$$R=1 \quad .\text{ג.}$$

$$s^2 + 100s + 10^4 = s^2 + 2\zeta\omega_n s + \omega_n^2$$

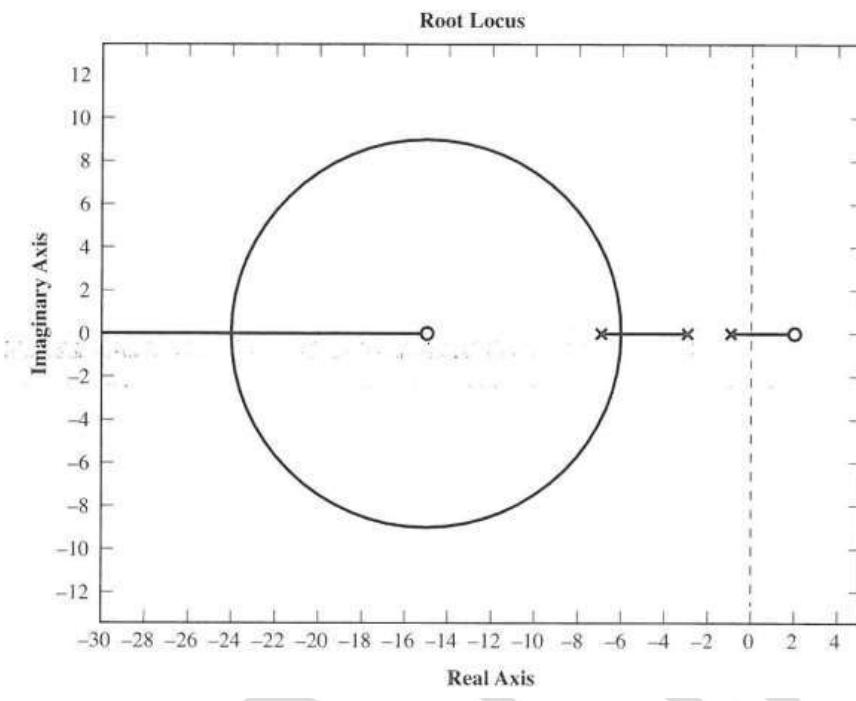
$$\omega_n = \sqrt{10^4} = 100 \text{ rad/s}$$

$$2\zeta\omega_n = 100 \rightarrow \zeta = 0.5$$

.ה. כן, מקדם הריסון קטן מ-1 שכן יהיה תנודות

## שאלה 4

באיור לשאלה 4 נתונה דיאגרמת המג"ש (Root Locus) של מערכת בקרה הפועלת בחוג סגור.



- (10 נק') א. מצא את פונקציית התמסורת של מערכת הבקעה.  
 (5 נק') ב. האם ניתן שלמערכת זו יהיה קווטב ב- $j(8+/-8)$ ? נמק את תשובתך.  
 (5 נק') ג. האם מערכת זו תהיה יציבה עבור כל הגבר חיובי? נמק את תשובתך.  
 (5 נק') ד. מספקים בכניסה למערכת אוטם מדרגה, האם ניתן שתגובה המערכת בחוג סגור תהיה ללא תנודות? נמק את תשובתך.

## תשובה 4

א. מתוך הגרף הנתון, פונקציית התמסורת בחוג הפתוח:

$$GH = \frac{K(s-2)(s+15)}{(s+1)(s+3)(s+7)}$$

ב.

$$(s+1)(s+3)(s+7) + K(s-2)(s+15) = 0$$

$$\text{נקודה } s=-8+j8$$

$$K = \frac{-(s+1)(s+3)(s+7)}{(s-2)(s+15)} = \frac{-(-7+j8)(-5+j8)(-1+j8)}{(-10+j8)(7+j8)} = 5.58 - j2.015$$

הנקודה לא נמצאת על מסלול  $Rj$  כי ציר ש- $A$  יהיה ממשי וחובי

דרך נוספת, בצורה גרפית, מתוך הגרף רואים שהנקודה לא נמצאת על המסלול.

ג. לא – הקוטב  $-1=j$  נע לכיוון האפס הנמצא במישור הימני שבו המערכת לא יציבה.

ד. כן, יש תנודות של  $A$  שבו הקטבים לא מרוכבים ולקן לא יהיו תנודות עבור תחום זה.

Root Locus of  $G(s)H(s)$ 