

Root locus - מקדם ריסון זמן התייצבות

בדיקה , אם נקודה נמצאת על RL

לוקחים את המשוואה האופיינית, משווים לאפס ומציבים בה את ערך הנקודה.
אם מקבלים K ממשי חיובי (שרטוט עבור K חיובי), אז הנקודה נמצאת על ה-RL

$$GH_{(s)} = \frac{K}{s(s^2 + 4s + 7)} \quad \text{דוגמא: נתון}$$

$$P_{(s)} = s(s^2 + 4s + 7) + K = 0 \quad \text{משוואה אופיינית:}$$

- נבדוק נקודה $s = -1 + j$

$$(-1 + j)((-1 + j)^2 + 4(-1 + j) + 7) + K = 0$$

$$K = 5 - j$$

K לא ממשי ולכן הנקודה לא נמצאת על מסלול RL

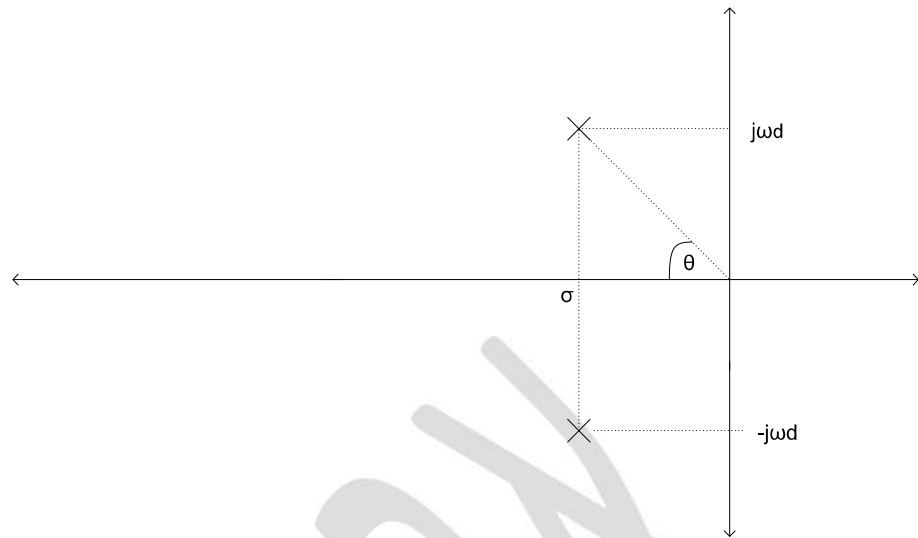
- נקודה נוספת $s = -1 + j\sqrt{2}$

$$(-1 + j\sqrt{2})((-1 + j\sqrt{2})^2 + 4(-1 + j\sqrt{2}) + 7) + K = 0$$

$$K = 6$$

K ממשי חיובי לכן הנקודה נמצאת על מסלול RL

מקדם ריסון- ξ , תדר טבעי- ω_n , תדר מרוסן ω_d וזמן התייצבות Ts



לחישוב תדירות טבעית ומקדם ריסון:

$$\omega_n^2 = \sigma^2 + \omega_d^2$$

$$\xi = \frac{\sigma}{\omega_n}$$

דרך נוספת לפי הזווית θ :

$$\operatorname{tg} \theta = \frac{\omega_d}{\sigma}$$

$$\xi = \cos \theta$$

דוגמא

עבור: $GH(s) = \frac{K}{s(s^2 + 4s + 7)}$

מצא מקדם ריסון ותדירות טבעית עבור $K=14$

נשווה את המשוואה האופיינית ל-0 עבור $K=14$

משוואה אופיינית: $P(s) = s^3 + 4s^2 + 7s + K = s^3 + 4s^2 + 7s + 14 = 0$

בעזרת מחשבון נמצא שורשים: $s = -3.18$, $s = -0.4 \pm j2$

מהשורשים המרוכבים נקבל: $\sigma = -0.4$, $\omega_d = 2$

$$\omega_n = \sqrt{\sigma^2 + \omega_d^2} = \sqrt{0.4^2 + 2^2} = 2.04 \frac{rad}{sec}$$

$$\xi = \frac{\sigma}{\omega_n} = \frac{0.4}{2.04} = 0.196$$

חישוב דרך הזווית

$$\theta = \operatorname{tg}^{-1} \frac{\omega_d}{\sigma} = \operatorname{tg}^{-1} \frac{2}{0.4} = 78.69^\circ$$

$$\xi = \cos \theta = \cos 78.69 = 0.196$$

$$\omega_n = \frac{\omega_d}{\sqrt{1-\xi^2}} = \frac{2}{\sqrt{1-0.196^2}} = 2.04 \frac{rad}{sec}$$

זמן התייצבות – Setting Time

הזמן שלוקח להגיע לסטייה של 2% מהמצב המתמיד

$$t = \tau \cdot (-\ln 0.02) = 3.912 \tau$$

$$\tau = \frac{1}{\sigma} = \frac{1}{\xi \omega_n} \quad \text{חישוב קבוע הזמן מתוך הגרף}$$

בדוגמא הנ"ל:

$$\tau = \frac{1}{0.4} = 2.5 \text{ sec}$$

$$T_s = \tau \cdot (-\ln 0.02) \approx 4\tau = 10 \text{ sec}$$

זמן ההתייצבות :