

Για το σύστημα SISO με συνάρτηση μεταφοράς

$$H(s) = \frac{s^2 - s - 2}{s^3 + 2s^2 - 4s - 8} = \frac{(s-2)(s+1)}{(s-2)(s+2)^2} = \frac{(s+1)}{(s+2)^2}$$

Να σχεδιαστεί η κίνηση:

- α) Είναι το σύστημα ευσταθές και BIBO
  - β) Να εκφραστεί το ανωτέρω σύστημα σε controller Canonical Form (CCF)
- Είναι παρατηρήσιμο; Είναι ανμνηζοτικό ευσταθές;

ΛΥΣΗ: Η απόκριση του συστήματος σε μοναδική είσοδο είναι  $h(t) = (1+t)e^{-2t}$

Το σύστημα είναι ευσταθές και BIBO διότι ικανοποιεί την συνθήκη:

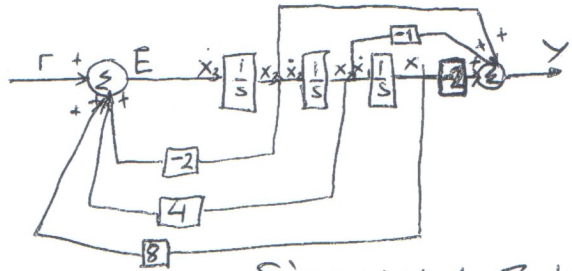
$$\int_0^{\infty} |h(\tau)| d\tau < \int_0^{\infty} (1+\tau)e^{-2\tau} d\tau = \frac{3}{4} < \infty$$

Για να βρούμε την έκφραση CCF χρησιμοποιούμε το κλάσμα μετρώμετρο:

$$H(s) = \frac{s^2 - s - 2}{s^3 + 2s^2 - 4s - 8} \xrightarrow{\text{διαιρώντας με } s^3} \frac{s^{-1} - s^{-2} - 2s^{-3}}{1 + 2s^{-1} - 4s^{-2} - 8s^{-3}}$$

$$\frac{Y}{\Gamma} = \frac{s^{-1} - s^{-2} - 2s^{-3}}{1 + 2s^{-1} - 4s^{-2} - 8s^{-3}} \rightsquigarrow Y = E(s^{-1} - s^{-2} - 2s^{-3})$$

$$E = -2s^1 E + 4s^2 E + 8s^3 E + \Gamma$$



Από το ανωτέρω διάγραμμα σε μορφή παραβλεπών φάσεων προκύπτει ότι  $A_{CCF} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 8 & 4 & -2 \end{bmatrix}$  και  $B_{CCF} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$

$$\text{και } C_{CCF} = \begin{bmatrix} -2 & -1 & 1 \end{bmatrix}$$

Το ανώτερο μητρώο παρατηρησιμότητας είναι:

$$P = \begin{bmatrix} C_{CCF} \\ C_{CCF} A_{CCF} \\ C_{CCF} A_{CCF}^2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 & -1 & 1 \\ 8 & 2 & -3 \\ -24 & -4 & 8 \end{bmatrix}$$

Επειδή  $\det(P) = 0$  το σύστημα δεν είναι παρατηρήσιμο.

Επίσης, οι ιδιοτιμές του συστήματος σε CCF (control canonical form) είναι  $-2, -2$  και  $2$ .

Άρα το σύστημα δεν είναι ασυμπτωτικά ευσταθές.