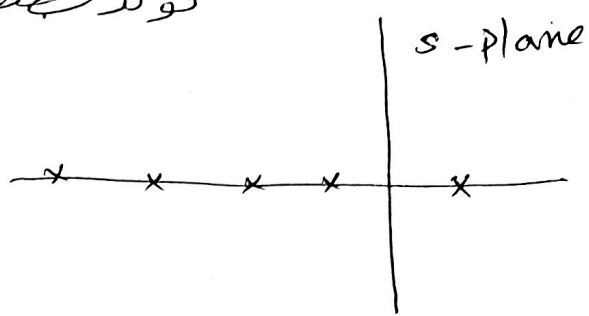


مثال < لو كان ا
 C/CS Eq
 توله و صفة بال

s^5	1
s^4	2
s^3	$-\frac{2}{3}$
s^2	-7
s^1	-6
s^0	-2



فمضاهها يو + pool واحد
 في جهة اليمنى لان هناك
 تغير واحد بال اشارة وهناك (4) بال جهة اليسرى.

مثال <
 C/CS Eq. $s^4 + 5s^2 + 3s + 20s + 1 = 0$

s^4	1	3	1	s^4	1
s^3	5	20		s^3	5
s^2	$\frac{3 \times 5 - 20}{5}$			s^2	3
s^1	$\frac{-20 - 5}{-1}$			s^1	25
s^0	1			s^0	1

$-\frac{5}{5} = -1$

هنا يو + تقديره 5 ← -1 بال اشارة (يو + pool في اليمنى واحد)
 ومن (-25) ← (1) يو + pool آخر في اليمنى.
 ومضاهها 2 pools تقع في الجهة اليمنى والنظام Unstable

لو كان النظام من الدرجة الثانية اي ان

$$\frac{Y(s)}{R(s)} = \frac{A}{s^2 + \beta s + C}$$

فان تحليل المقام يكون احد الحالات التالية :-

1) $\beta > 2\sqrt{C}$ حقله حقيقي (Real) جذور (Real) $\beta_1 = 2, \beta_2 = -1$

2) $\beta < 2\sqrt{C}$ نفس القصة (Real) جذور (Real) $s_1 = s_2 = -2$

3) $\beta < 2\sqrt{C}$ حقله حقيقي (Real) جذور (Real) $s_1 = s_2 = -2$

4) $\beta < 2\sqrt{C}$ حقله حقيقي (Real) جذور (Real) $s_1 = s_2 = -2$

5) $\beta < 2\sqrt{C}$ حقله حقيقي (Real) جذور (Real) $s_1 = s_2 = -2$

6) $\beta < 2\sqrt{C}$ حقله حقيقي (Real) جذور (Real) $s_1 = s_2 = -2$

7) $\beta < 2\sqrt{C}$ حقله حقيقي (Real) جذور (Real) $s_1 = s_2 = -2$

8) $\beta < 2\sqrt{C}$ حقله حقيقي (Real) جذور (Real) $s_1 = s_2 = -2$

9) $\beta < 2\sqrt{C}$ حقله حقيقي (Real) جذور (Real) $s_1 = s_2 = -2$

10) $\beta < 2\sqrt{C}$ حقله حقيقي (Real) جذور (Real) $s_1 = s_2 = -2$

*) اذا كان التحليل لمعادلة المقام يأتي بجذور Complex فنظرة على شكله في صورة real part و حقله بالاشارة في قسم Imaginary part

و تدعى conjugate

$$\frac{10}{s^2 + 4s + 8} = \frac{10}{(s+2-j2)(s+2+j2)}$$

*) في حالة وجود جذور مزدوجة Complex فان ال (o/p) دائما فيه (Oscillation) وتلك تكون حتماً $[\zeta < 1]$ damping ratio

وفي حالة كون الجذور حقله و حقله (real) اي لـ complex تكون ال (o/p) فيه حقله $[\zeta > 1]$ اوله و اخره و تدعى (Over damped) وتكون

و اذا كانت الجذور حقله و حقله $[\zeta = 1]$ فان $s_1 = -2, s_2 = -2$ و تدعى Critical damped system

Routh stability

طرق اختبار الاستقرار

(*) إذا كانت معادلة $cl(s)$ characteristic eq، وهي معادلة

$$\frac{Y(s)}{R(s)} = \frac{G(s)}{1+G(s)H(s)} = \text{Closed Loop T.F}$$

فيها أهم المعاملات \rightarrow يجب أن تكون موجبة \rightarrow Unstable

Unstable system \rightarrow مثال $s^4 + 4s^3 + 2s^2 - s + 10 = 0$

هنا لا يمكن الحكم عن الاستقرار \rightarrow $cl(s) = s^3 + 5s^2 + 12s + 9$

اللابتا Routh Criteria

s^3	1	12
s^2	5	9
s^1	$\frac{5 \times 12 - 9}{5}$	
s^0	9	

وأيضا أصل المعاملات على s واحد
هنا s^3 معاملها واحد فلو كان
محدوثا لكان مجموع على s^3
معامل (s^3)

هنا لأن $60 - 9 = 51$ (موجب)
وأن العمود الأول جميعه موجب فان
معناها المنطوقه مستقره.

مثال (2) لو كانت المعادلة $s^3 + 5s^2 + s + 9 = 0$

s^3	1	1
s^2	5	9
s^1	$\frac{5 \times 1 - 9}{5}$	
s^0	9	

 \Rightarrow

s^3	1
s^2	5
s^1	$-\frac{4}{5}$
s^0	9

لما انه يوجد تغير من موجب
الى سالب $(+5 \rightarrow -\frac{4}{5})$
فمعناها يوجد pool
واحد في جهة اليمنى من
s-plane
وبسبب تغير من $(-\frac{4}{5})$ الى 9
فمعناها يوجد pool آخر يقع في
الجهة اليمنى من s-plane

استقرار النظام

$$e = \lim_{s \rightarrow 0} s E(s) \quad \text{في الحالة} \quad \left(\text{steady state Error} \right)$$

$$E(s) = \frac{R(s)}{1 + G(s)H(s)}$$

① For step 1/p unity $R(s) = \frac{1}{s}$

$$e_{ss} = \lim_{s \rightarrow 0} s \cdot \frac{1}{s} \cdot \frac{1}{1 + G(s)H(s)} = \frac{1}{1 + K_p} \quad \text{position error Constant}$$

② For Unit Ramp $R(s) = \frac{1}{s^2}$

$$e_{ss} = \lim_{s \rightarrow 0} s \cdot \frac{1}{s^2} \cdot \frac{1}{1 + G(s)H(s)} = \lim_{s \rightarrow 0} \frac{1}{s + sG(s)H(s)} = \frac{1}{\lim_{s \rightarrow 0} sG(s)H(s)} = \frac{1}{K_v}$$

النوع ∞ $\lim_{s \rightarrow 0} s^2 G(s)H(s) = \infty$ $\Rightarrow e_{ss} = 0$ \Rightarrow Type(2) \Rightarrow $K_v = \lim_{s \rightarrow 0} sG(s)H(s) = 0$

النوع 0 $\lim_{s \rightarrow 0} s^0 \frac{10}{s^2 + 5s + 8} = 0$ \Rightarrow Type(1) \Rightarrow $K_v = \lim_{s \rightarrow 0} sG(s)H(s) = 0$ \Rightarrow $e_{ss} = \frac{1}{K_v} = \infty$

النوع 1 $\lim_{s \rightarrow 0} s^1 \frac{10}{s^2 + 5s + 8} = 0$ \Rightarrow Type(1) \Rightarrow $K_v = \lim_{s \rightarrow 0} sG(s)H(s) = \frac{10}{8}$

$$K_v = \lim_{s \rightarrow 0} s \cdot \frac{10}{s^2 + 5s + 8} = \frac{10}{8}$$

$$e_{ss} = \frac{1}{K_v} = \frac{8}{10} \approx 0.8$$

(8/10)

(7)

ملاحظات مهمة

عند ما تكون معادلة النظام $\frac{Y(s)}{R(s)} = \frac{G(s)}{1 + G(s)H(s)}$ هي $\frac{Y(s)}{R(s)}$
 تكون معادلة الجذور Characteristic Equation.

C/s Equation = $[1 + G(s)H(s)]$

* إذا كانت هذه المعادلة قابلة للتخيل من الدرجة الثانية فلن

فنستعمل الدستور طلباً $s_1, s_2 = \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a}$

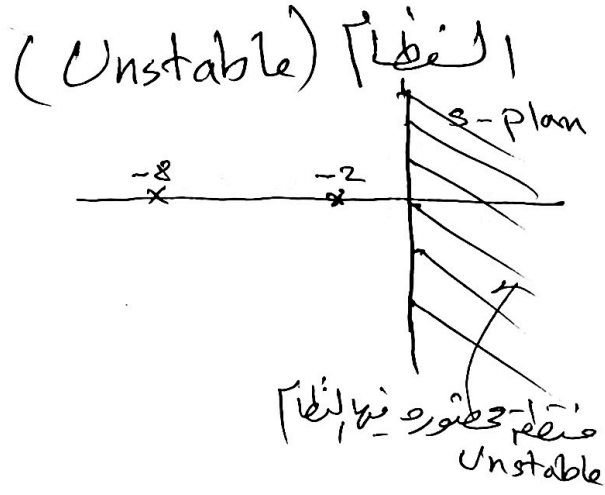
ولنفترض ان التخيل كان لمعادلة $s^2 + 10s + 16$
 يأتي

$[s+2)(s+8]$ $s_2 = -2$ و $s_1 = -8$

ان هذا النظام فيه (2 poles) وتقع في الجانب الايسر من s-plane وعليه ~~النظام~~ مستقر (Stable) ولو وقع احد poles في الجانب الايمن من s-plane يصبح النظام (Unstable)

مثال $\frac{Y(s)}{R(s)} = \frac{12}{s^2 + 6s - 16}$
 لو كانت المعادلة $\frac{12}{(s-2)(s+8)}$
 اي ان $s_1 = 2$
 $s_2 = -8$

وعندما يكون الجذر يقع في الجانب الايمن من s-plane
 يصبح النظام Unstable



6

2nd order ω_n

$$\frac{\omega_n^2}{s^2 + 2\zeta\omega_n s + \omega_n^2}$$

① $G(s) = \frac{5}{(s+2)(s+5)}$

أصله \hat{s}
①

$\zeta > 1$ is $G(s) = \frac{5}{s^2 + 7s + 10}$ $10 = \omega_n^2$
 $\zeta = \frac{7}{2 \times 3.1} \leftarrow 2\zeta\omega_n = 7 \leftarrow \omega_n = \sqrt{10} \approx 3.1$

$$\frac{Y(s)}{R(s)} = \frac{5}{s^2 + 4s + 4} = \frac{5}{(s+2)(s+2)} \quad \text{②}$$

$\omega_n = 2 \leftarrow \omega_n^2 = 4$ $\zeta = 1$ is
 $2\zeta\omega_n = 4 \rightarrow 2 \times 2 = 4 \Rightarrow \zeta = 1$

$$\frac{Y(s)}{R(s)} = \frac{5}{s^2 + 4s + 8} \quad \text{③}$$

$\zeta = \frac{4}{2 \times 2.85} \leftarrow 2\zeta\omega_n = 4$ $\omega_n = \sqrt{8}$ is ≈ 2.85
 اذ ان $\zeta < 1$

عندما تكون $(\zeta < 1)$ يكون النظام فيه ذبذبة ω_d
 damped freq. $\omega_d = \omega_n \sqrt{1 - \zeta^2}$
 وان ω_p يكون فيه ω_n (overshoot) اي يتجاوز قيمة ω_n (I/P)
 (في ω_p Unit step) يتجاوز قيمة الـ [1]
 وتكون قيمة التجاوز overshoot = $e^{-\frac{\pi\zeta}{\sqrt{1-\zeta^2}}}$ هي $(\zeta < 1)$

Systems

ملاحظات مهمة للاختام (4)

في تجايب المنظومات (Systems) تكون في احد الحالات التالية:

- 1- Under damped $\Rightarrow [0 < \xi \text{ (damping ratio)} < 1]$
- 2- Overdamped $\Rightarrow [\xi > 1]$
- 3- Critically damped $\Rightarrow [\xi = 1]$
- 4- Undamped $\Rightarrow [\xi = 0]$

$$\frac{C(s)}{R(s)} = \frac{\omega_n^2}{s^2 + 2\xi\omega_n s + \omega_n^2}$$

معادله نظام من الدرجة الثانية

(System Order) = اعلى أس لمعامل اللابلاس s في المقام

(type) = اعلى أس لمعامل اللابلاس (s) مشترك يمكن اخراجه خارج معادله المقام

$$\frac{C(s)}{R(s)} = \frac{5}{s^3 + 2s^2 + 3s + 12}$$

مثال (1)

الدرجة (3)

النوع (0) [لانه لا يمكن اخراج s مشترك من المقام]

$$\frac{C(s)}{R(s)} = \frac{12(s+3)}{(s^3 + 7s^2 + 15s)} = \frac{1}{s} (s^2 + 7s + 15)$$

مثال (2)

هنا المعادله تبين ان الدرجة الثانية ولكن (1-type)

ملاحظات مهمة (3)

بالنسبة لأي نظام من الدرجة الأولى أي $G(s) = \frac{A}{s+B}$ و (B/A) أي قيمة فإن الحد بالنسبة ~~هو~~ يكون (Unit step) هو

$$y(t) = (\text{Exponential})$$

لأن الأخرى exponential (e^{-at}) هو $\frac{1}{s+a}$

أي أن ل Unit step input

$$y(t) = (1 - e^{-t/\tau}) \Rightarrow \tau = \text{time Constant}$$

وإن $\tau = \frac{1}{a}$ أي للمثال $\tau = \frac{1}{5} \text{ (sec)}$

وعلى افتراض أن (a) يمكن تكون أي قيمة فإذا كانت $a=2$ ~~من~~

$$y(t) = [1 - e^{-t/0.5}] \text{ و } \tau = \frac{1}{2} = 0.5$$

$$= [1 - e^{-2t}]$$

وإن قيمة $1/p$ عند الزمن $[t = \tau]$ أي عند الزمن $0.5s$ يكون

$$y(t=0.5) = 1 - e^{-\frac{0.5}{0.5}} = 1 - e^{-1} = 0.635$$

* إن تعادله من الدرجة الأولى كلما بالزمن يكون e^{-at} exponential
 أي (واله اس) $\tau = 1/p$ Unit step تكون $\tau = 1/p$ ~~من~~
 إن يوجد (Oscillation) بنيتي τ في جميع الأحوال.
 * إن Oscillation تظهر في معادلات الدرجة الثانية فما فوق.

ملاحظات مهمة (3)

بالنسبة لأي نظام من الدرجة الأولى أي $G(s) = \frac{A}{s+B}$ و (B/A) أي قيمة فإن الخلل بالنسبة ~~له~~ يكون (Unit step) هو

$$y(t) = (\text{Exponential})$$

لأن الريبوس لل Exponential هو $\frac{1}{s+a}$ ~~هو~~ (e^{-at})

أي أن ل Unit step input

$$y(t) = (1 - e^{-t/\tau}) \Rightarrow \tau = \text{time Constant}$$

وإن $\tau = \frac{1}{a}$ أي $\tau = \frac{1}{5} \text{ (sec)}$

وعلى افتراض أن (a) يمكن تكون أي قيمة فإذا كانت $a=2$ ~~من~~

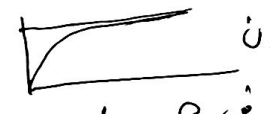
$$y(t) = [1 - e^{-t/0.5}] \text{ وال } \tau = \frac{1}{2} = 0.5$$

$$= [1 - e^{-2t}]$$

وإن قيمة p عند الزمن $[t = \tau]$ أي عند الزمن 0.5 s يكون

$$y(t=0.5) = 1 - e^{-\frac{0.5}{0.5}} = 1 - e^{-1} = 0.635$$

* أن معادله من الدرجة الأولى حلها بالزمن يكون دالة Exponential ~~أي~~ (واله اس) ~~التي~~ Unit step $= 1/p$ تكون

ان يوجد في (Oscillation) بنما يشبه  في جميع الاحوال.

* ان Oscillation يظهر في معادلات الدرجة الثانية فما فوق.

ملاحظات مهمة (2)

حتى نجد $y(t)$ من معادلة $\frac{Y(s)}{R(s)}$ ، والى $(1/p)$ كان Unit step
يجب ان نحول الاشارة الى اشارة نظرية بالبرهان اى

$$r(t) = \text{Unit step } 1/p = 1$$

$$\boxed{R(s) = \frac{1}{s}}$$

فان

وبذلك فان معادلة T.F Closed loop تفرغ في $R(s)$
لايجاد $Y(s)$ اى :-

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

وإذا كان السؤال يقول Unity feedback و Unit step تصح

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

فان Unit step $1/p$ و Unity feedback System $G(s) = \frac{2}{s+3}$ (مثال)

معادلة $Y(s)$ تصح

$$\frac{Y(s)}{R(s)} = \frac{2}{s+3+2} = \frac{2}{s+5}$$

$$Y(s) = \frac{2}{s+5} \cdot \frac{1}{s} = \frac{2}{s(s+5)}$$

$y(t) = \text{Laplace Inverse of } Y(s) = \mathcal{L}^{-1} Y(s)$

$$y(t) = \mathcal{L}^{-1} \left[\frac{2}{s(s+5)} \right] = \mathcal{L}^{-1} \left[\frac{A}{s} + \frac{B}{s+5} \right]$$

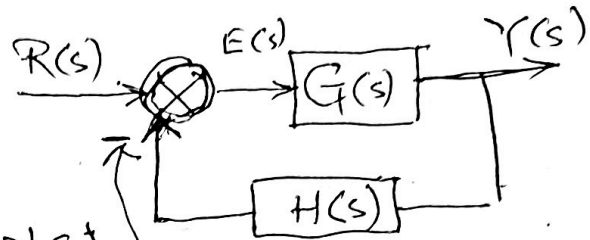
$$A = \frac{2 \cdot \cancel{s}}{\cancel{s}(s+5)} \Big|_{s=0} = \frac{2}{5} ; B = \frac{2(s+\cancel{5})}{s(s+\cancel{5})} \Big|_{s=-5} = -\frac{2}{5}$$

$$\therefore y(t) = \mathcal{L}^{-1} \left(\frac{2/5}{s} \right) - \frac{2}{5} \mathcal{L}^{-1} \left(\frac{1}{s+5} \right) = \boxed{\frac{2}{5} - \frac{2}{5} e^{-5t}} \quad (2/10)$$

① ملاحظات عامة

$G(s) =$ (feed forward path) مسارات

$H(s) =$ (feedback path) مسارات



تكون $\frac{Y(s)}{R(s)}$ المسار الكلي

Transfer Function \rightarrow T.F = $\frac{Y(s)}{R(s)} = \frac{G(s)}{1 + G(s)H(s)}$

في نظام التغذية الراجعة مع (-ve) Feedback، $G(s)$ مسارات، $H(s)$ مسارات، $[H(s)=1]$ ويكون T.F $\frac{Y(s)}{R(s)}$ المسار الكلي

$$\frac{Y(s)}{R(s)} = T(s) = \frac{G(s)}{1 + G(s)}$$

$\frac{Y(s)}{R(s)}$ المسار الكلي $G(s) = \frac{10 \leftarrow B(s)}{s(s+3) \leftarrow A(s)}$

$$\frac{Y(s)}{R(s)} = \frac{B(s)}{A(s) + B(s)}$$

$A(s) =$ مسارات $G(s)$

$B(s) =$ مسارات $G(s)$ في مسارات التغذية الراجعة

$$\frac{Y(s)}{R(s)} = \frac{10}{s(s+3) + 10} = \frac{10}{s^2 + 3s + 10}$$

$G(s) = \frac{5(s+2) \times B(s)}{s^2 + 7s + 3 \leftarrow A(s)}$

$$\frac{Y(s)}{R(s)} = \frac{5(s+2)}{(s^2 + 7s + 3) + 5(s+2)} = \frac{5(s+2)}{s^2 + 12s + 5}$$

(1/10)