



۱- به سوالات زیر به اختصار پاسخ دهید:

- الف) تفاوت اساسی در کاربرد روش‌های کنترل مقاوم H_2 و H_∞ چیست؟
 ب) تفاوت اساسی روش‌های کنترل مقاوم μ و H_∞ چیست؟
 ج) انواع نامعینی را با ذکر یک مثال نام ببرید.
 د) برای ماتریس سیستم M ، اندازه μ چه رابطه‌ای با مقادیر ویژه و استثنای دارد؟
- (۵ نمره)

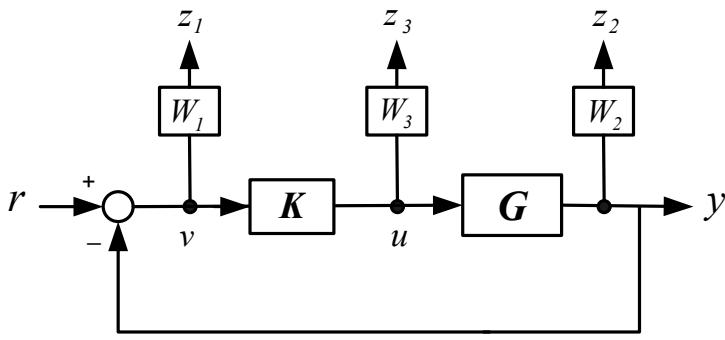
۲- جهت طراحی کنترل کننده مقاوم K برای سیستم حلقه باز تک-ورودی تک-خروجی G با استفاده از تئوری H_∞ ، ساختار شکل ۱ مفروض است:

الف) اگر برای این منظور، ساختار استاندارد شکل ۲ را درنظر بگیریم، با فرض $Z = [z_1 \ z_2 \ z_3]^T$ ، ماتریس سیستم P را به دست آورید.

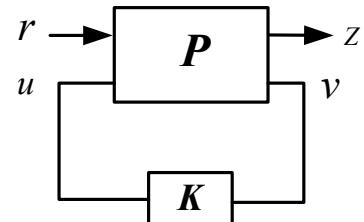
ب) توابع حساسیت و مکمل حساسیت (S و T) را تعیین کنید و بر اساس تئوری کنترل H_∞ شرط عملکرد نامی، عملکرد مقاوم، پایداری نامی و پایداری مقاوم را بیان کنید.

پ) تابع تبدیل خطی-کسری پائینی (Lower Linear Fractional Transformation) را به دست آورده و شرط مقاوم بودن کنترل کننده K را بنویسید.

(۱۵ نمره)



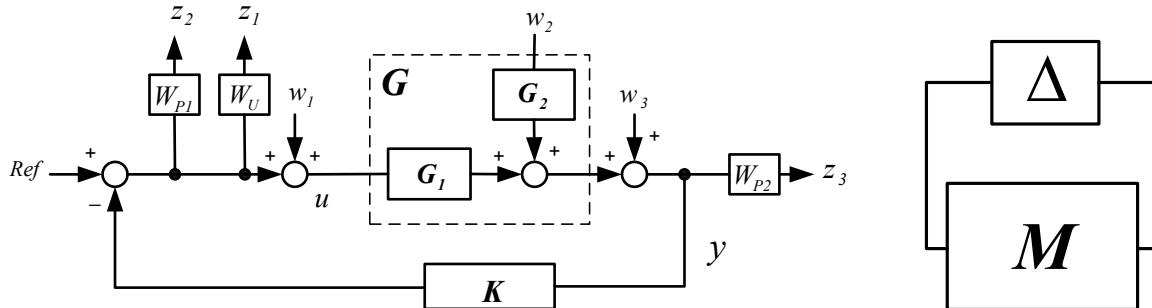
(شکل ۱)



(شکل ۲)

۳- به منظور طراحی کنترل کننده مقاوم K برای سیستم حلقه باز G با استفاده از تئوری μ ، ساختار شکل ۳ در نظر گرفته شده است.

باشد، آرایه‌های M_{33}^9 M_{31} ، M_{22} ، M_{11} الف) اگر در ساختار Δ - M (شکل ۴)، Δ به صورت ماتریس سیستم M را به دست آورید.

$$\begin{bmatrix} \Delta_U & 0 & 0 \\ 0 & \Delta_{P1} & 0 \\ 0 & 0 & \Delta_{P2} \end{bmatrix}$$


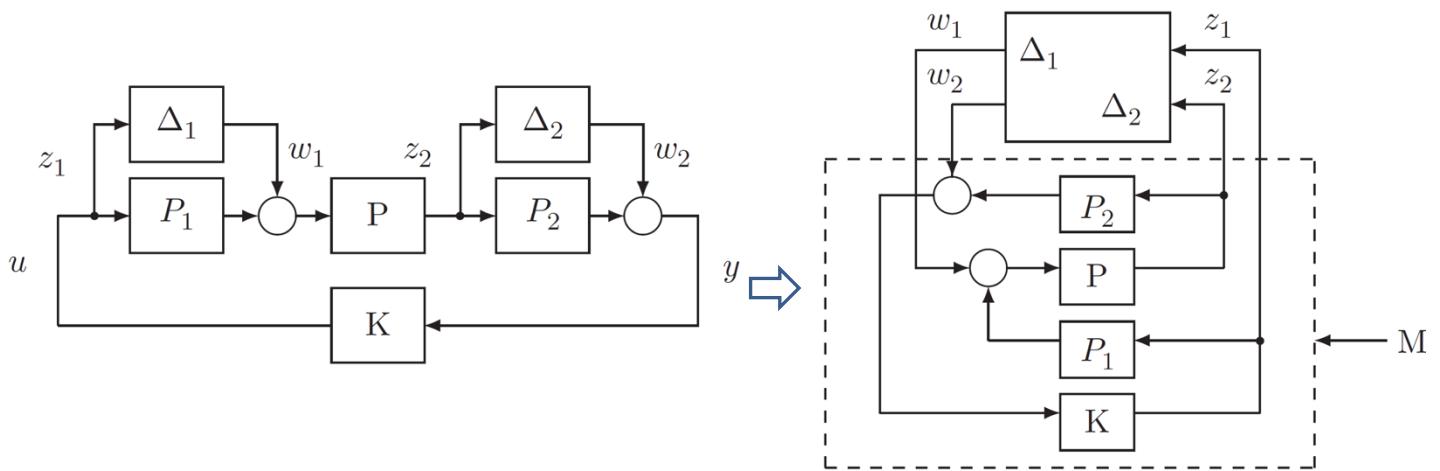
(شکل ۳)

(شکل ۴)

ب) اگر بخواهیم کنترل کننده مقاوم K در سیستم حلقه‌بسته نشان داده شده در شکل ۳ را با استفاده از تئوری مخلوط H_2/H_∞ طراحی کنیم ساختار استاندارد را برای این منظور رسم و هر کدام از ورودی و خروجی‌ها را با توجه به شکل ۳ مشخص کنید.

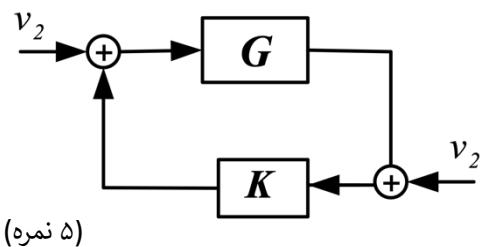
(۱۵ نمره)

۴- به منظور طراحی کنترل کننده مقاوم K با استفاده از ساختار Δ - M ، در سیستم حلقه‌بسته شکل زیر، ماتریس M را به دست آورید.

$$\begin{bmatrix} z_1 \\ z_2 \end{bmatrix} = M \begin{bmatrix} w_1 \\ w_2 \end{bmatrix}$$


(۱۰ نمره)

۵- برای سیستم شکل زیر نشان دهید:



$$\begin{bmatrix} I & -K \\ -G & I \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} (I - KG)^{-1} & (I - KG)^{-1} K \\ (I - GK)^{-1} G & (I - GK)^{-1} \end{bmatrix}$$

(۵ نمره)

موفق باشید. ببورانی
۱۴۰۱ ماه