



Klausur: Regelungs- und Systemtechnik 3/ Regelung mechatronischer Systeme

Winter 2017/2018

Humboldt-Hörsaal
Mittwoch, den 21.03.2018
Beginn: 12.30 Uhr
Bearbeitungszeit: 120 Min

Modalitäten

- Als Hilfsmittel sind **nur** handschriftliche Aufzeichnungen, Kopien der Vorlesungs- und Übungsunterlagen sowie Übungsklausuren zugelassen.
- Bitte schreiben Sie mit dokumentenechtem Schreibgerät (Tinte oder Kugelschreiber).
- Zur Lösung der Aufgaben ist der freie Platz nach den jeweiligen Aufgaben vorgesehen; bei Bedarf werden Ihnen Zusatzblätter ausgehändigt.
- Für alle Berechnungen sind die **Lösungswege** darzustellen. Die alleinige Angabe eines Ergebnisses wird als Lösung nicht bewertet.

Name: _____

Matr.-Nr.: _____

Abgabe: _____

Studiengang: _____

Zusatzblätter: _____

Aufgabe	1	2	3	4	5	Σ
max. Punkte	18	20	16	20		74
erreichte Punkte						
Note						

Aufgabe 1

18 Punkte

Betrachtet werden soll ein MIMO-System

$$\begin{aligned}\dot{x}(t) &= A x(t) + B u(t) \\ y(t) &= C x(t)\end{aligned}$$

mit

$$A = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, \quad C = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 1 \end{pmatrix}.$$

- Ist das System stabilisierbar?
- Transformieren Sie das System in die Form

$$\begin{aligned}\dot{\bar{x}}(t) &= \begin{pmatrix} \bar{A}_{11} & \bar{A}_{12} \\ 0 & \bar{A}_{22} \end{pmatrix} \bar{x}(t) + \begin{pmatrix} \bar{B} \\ 0 \end{pmatrix} u(t) \\ y(t) &= \bar{C} \bar{x}(t)\end{aligned}$$

und ermitteln Sie die Matrizen \bar{A}_{11} , \bar{A}_{12} , \bar{A}_{22} , \bar{B} und \bar{C} .

- Geben Sie die Übertragungsfunktion $G(s) = \frac{Y(s)}{U(s)}$ für das System an.

Hinweis: Nutzen Sie die Struktur aus Aufgabenteil b).

Aufgabe 2

20 Punkte

Betrachten Sie die Übertragungsfunktion

$$G(s) = \begin{pmatrix} 0 & \frac{1}{s} \\ \frac{1}{s(s+p)} & \frac{1}{s} \end{pmatrix}$$

mit $p < 0$.

- Bestimmen Sie eine Realisierung der Übertragungsfunktion als Zustandsraumdarstellung.
- Ist die von Ihnen gefundene Realisierung minimal?
- Sei nun $p = 0$. Prüfen Sie, ob Ihre Wahl auch die Übertragungsfunktion $G(s)$ für $p = 0$ realisiert. Falls nicht, bestimmen Sie eine Realisierung für $p = 0$. Ist diese Realisierung minimal?

Hinweis: Falls nötig nutzen Sie die Zerlegung $G(s) = (G_1(s) \ G_2(s))$.

Aufgabe 3

16 Punkte

Es soll die Übertragungsfunktion

$$G(s) = \frac{1}{(s+1)^2(s+2)} \begin{pmatrix} s+1 & (s+1)(2s+1) \\ s+2 & (s+2)(s^2+5s+3) \\ 1 & 2s+1 \end{pmatrix}$$

untersucht werden.

- Ist $G(s)$ BIBO-stabil?
- Ist $G(s)$ proper bzw. strikt proper?
- Berechnen Sie die Smith-McMillan Form von $G(s)$.
- Bestimmen Sie die Nullstellen und Pole von $G(s)$ sowie deren kanalweisen Vielfachheiten.
- Bestimmen Sie den McMillan-Grad von $G(s)$. Geben Sie die Ordnung der zugehörigen Minimalrealisierung an.

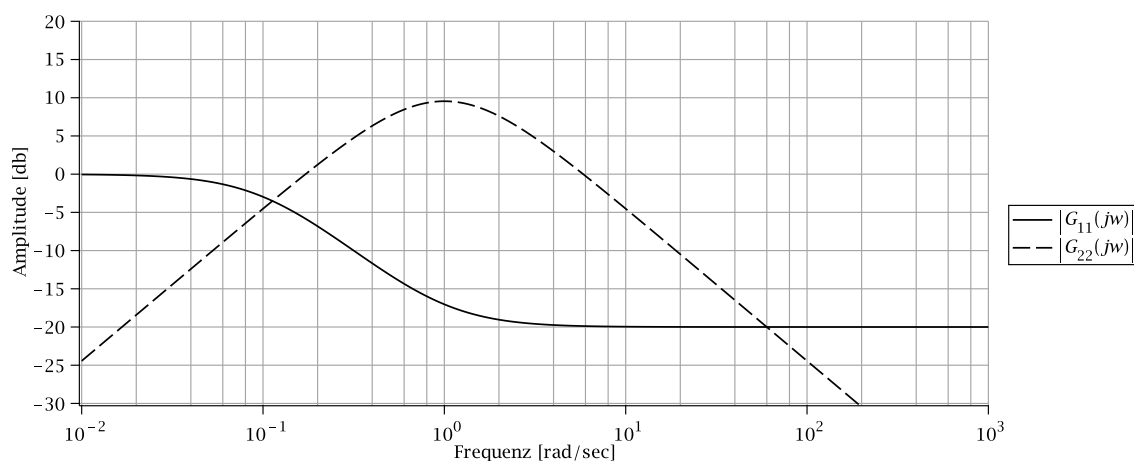
Aufgabe 4

20 Punkte

Gegeben sei die Übertragungsfunktion

$$G(s) = \begin{pmatrix} \frac{s+1}{10s+1} & 0 \\ 0 & \frac{6s}{s^2+2s+1} \end{pmatrix}.$$

- a) Begründen Sie, ob G zu \mathcal{H}_2 , \mathcal{RH}_2 , \mathcal{H}_∞ bzw. \mathcal{RH}_∞ gehört.
- b) Eine Abbildung des Amplitudengangs von $G_{11}(s) = \frac{s+1}{10s+1}$ und $G_{22}(s) = \frac{6s}{s^2+2s+1}$ ist



Kennzeichnen Sie in dieser Abbildung den maximalen Singulärwert $\bar{\sigma}(G(j\omega))$, den minimalen Singulärwert $\underline{\sigma}(G(j\omega))$ und $\|G\|_\infty$, d.h. die \mathcal{H}_∞ -Norm von G .

Betrachten Sie nun die skalarwertige Übertragungsfunktion

$$\hat{G}(s) = \frac{as + 1}{bs + 1}$$

mit Koeffizienten $a \in \mathbb{R}$ und $b \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$.

- c) Bestimmen Sie a, b so, dass $\hat{G} \in \mathcal{H}_2$. Berechnen Sie für diesen Fall die \mathcal{H}_2 -Norm von \hat{G} .
- d) Bestimmen Sie a, b so, dass $\hat{G} \in \mathcal{H}_\infty$. Berechnen Sie für diesen Fall die \mathcal{H}_∞ -Norm von \hat{G} .

