

# سری سوم تمرینات کنترل تطبیقی دکتر حسینی ثانی

گروه روزانه-آذر ۱۳۹۴

سیستم ناپایدار	سیستم ناکمینه فاز	سیستم پایدار
$G(s) = \frac{(0.5s + 1)}{(0.25s + 1)(s - 1)(s + 0.5)}$	$G(s) = \frac{(0.5s - 1)}{(0.25s + 1)(s + 1)(s + 0.5)}$	$G(s) = \frac{(0.5s + 1)}{(0.25s + 1)(s + 1)(s + 0.5)}$

بخش شبیه سازی :

- برای سیستم‌های پایدار گفته شده، کنترلر MA و MV طراحی کنید.
- برای سیستم‌های ناکمینه فاز گفته شده، کنترلر MA و MV طراحی کنید.
- برای سیستم‌های ناپایدار گفته شده، کنترلر MA و MV طراحی کنید.
- هریک از روش‌های MA و MV را با توجه به نتایج سوالات ۱ تا ۳ از حیث عملکرد، میزان خطا و .. مقایسه نمایید.

بخش تحلیلی :

این قسمت ترجیحا به صورت خلاصه تایپ گردد.

- معایب و مزایای روش‌های MA و MV را بحث نمایید.

## بخش امتیازی :

برای سیستم‌های پایدار و کمینه فاز، در حضور نویز رنگی (دلخواه) کنترل‌کننده‌ی MA و MV مستقیم طراحی نمایید.

حداکثر زمان دریافت گزارشات تاریخ اول آذر ماه می‌باشد. لطفا در هنگام ارسال کدهای مورد استفاده را به صورت مناسب دسته بندی کرده و به همراه گزارش PDF فشرده نمایید. در هنگام ارسال حتما شماره دانشجویی، نام، روزانه یا مجازی بودن و شماره سری تمرینات را در عنوان ایمیل ذکر کرده و فقط به آدرس زیر ارسال نمایید.

Mojtaba.ghorbani313@gmail.com

هرگونه تغییر در پروژه از طریق وبلاگ اطلاع رسانی خواهد شد.

www.adaptive.blog.ir

با تشکر