

۱۳۹۶/۱۰/۰۳
 ۱۴:۰۰

کارشناسی و کارشناسی ارشد



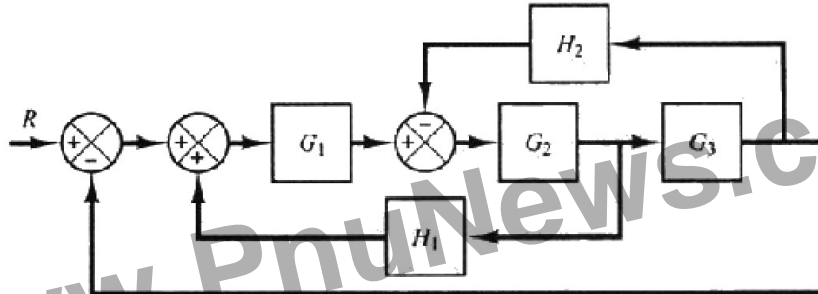
تعداد سوالات: تستی: ۲۵ تشریحی: ۵
 زمان آزمون (دقیقه): تستی: ۶۰ تشریحی: ۶۰
 سری سوال: یک ۱

عنوان درس: سیستم های کنترل خطی، سیستمهای کنترل خطی، کنترل اتوماتیک

رشته تحصیلی/کد درس: مهندسی کامپیوتر گرایش معماری سیستم های کامپیوتری، مهندسی کامپیوتر (سخت افزار) ۱۱۱۵۲۰۸ - مهندسی مدیریت اجرایی ۱۳۱۱۰۲۴ - مهندسی مکانیک گرایش حرارت و سیالات، مهندسی خودرو، مهندسی مکانیک گرایش ساخت و تولید، مهندسی هوا فضا، مهندسی مکانیک گرایش مکانیک جامدات، مهندسی مکانیک، مهندسی مکانیک-طراحی کاربردی مهندسی پزشکی - بالینی، مهندسی پزشکی، مهندسی برق - گرایش قدرت، مهندسی برق - گرایش مهندسی، ۱۳۱۹۰۴۷ - پزشکی (بیوالکترونیک)، مهندسی برق - گرایش کنترل، مهندسی برق - گرایش مخابرات، مهندسی برق - گرایش الکترونیک، مهندسی برق ۱۳۱۹۰۴۸ - مهندسی رباتیک ۱۵۱۱۰۲۸

استفاده از ماشین حساب مهندسی مجاز است

۱- سیستم شکل زیر را در نظر بگیرید.



تابع تبدیل مربوطه کدام می باشد؟

$\frac{G_1 G_2 G_3}{1 + G_1 G_2 H_1 - G_2 G_3 H_2 - G_1 G_2 G_3}$.۲	$\frac{G_1 G_2 G_3}{1 - G_1 G_2 H_1 + G_2 G_3 H_2 + G_1 G_2 G_3}$.۱
$\frac{G_1 G_2 G_3}{1 - G_1 G_2 H_1 - G_2 G_3 H_2 - G_1 G_2 G_3}$.۴	$\frac{G_1 G_2 G_3}{1 + G_1 G_2 H_1 + G_2 G_3 H_2 + G_1 G_2 G_3}$.۳

۲- کدام یک تابع تبدیل یک سیستم حلقه بسته با فیدبک واحد منفی و بهره مسیر پیش سو $G(S)$ می باشد؟

$\frac{G(s)}{1-G(s)}$.۴	$\frac{1}{1-G(s)}$.۳	$\frac{1}{1+G(s)}$.۲	$\frac{G(s)}{1+G(s)}$.۱
--------------------------	-----------------------	-----------------------	--------------------------

۱۳۹۶/۱۰/۰۳
 ۱۴:۰۰

کارشناسی و کارشناسی ارشد

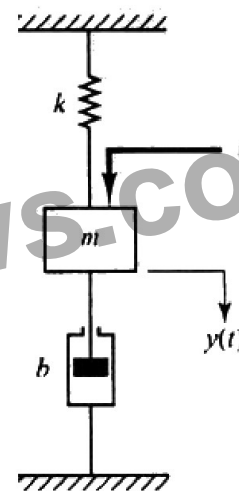


تعداد سوالات: تستی: ۲۵ تشریحی: ۵ زمان آزمون (دقیقه): تستی: ۶۰ تشریحی: ۶۰ سری سوال: ۱ یک

عنوان درس: سیستم های کنترل خطی، سیستمهای کنترل خطی، کنترل اتوماتیک

رشته تحصیلی/کد درس: مهندسی کامپیوتر گرایش معماری سیستم های کامپیوتری، مهندسی کامپیوتر (سخت افزار) ۱۱۱۵۲۰۸ - مهندسی مدیریت اجرایی ۱۳۱۱۰۲۴ - مهندسی مکانیک گرایش حرارت و سیالات، مهندسی خودرو، مهندسی مکانیک گرایش ساخت و تولید، مهندسی هوا فضا، مهندسی مکانیک گرایش مکانیک جامدات، مهندسی مکانیک، مهندسی مکانیک-طراحی کاربردی ۱۳۱۹۰۴۷ - مهندسی پزشکی - بالینی، مهندسی پزشکی، مهندسی برق - گرایش قدرت، مهندسی برق - گرایش مهندسی پزشکی (بیوالکترونیک)، مهندسی برق - گرایش کنترل، مهندسی برق - گرایش مخابرات، مهندسی برق - گرایش الکترونیک، مهندسی برق ۱۳۱۹۰۴۸ - مهندسی رباتیک ۱۵۱۱۰۲۸

۳- سیستم مکانیکی شکل زیر را در نظر بگیرید. ماتریس A مربوط به فضای حالت این سیستم کدام است؟



۴. $\begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -\frac{k}{m} & -\frac{b}{m} \end{bmatrix}$

۳. $\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -\frac{k}{m} & -\frac{b}{m} \end{bmatrix}$

۲. $\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ \frac{k}{m} & \frac{b}{m} \end{bmatrix}$

۱. $\begin{bmatrix} 0 & 1 \\ \frac{k}{m} & \frac{b}{m} \end{bmatrix}$

۱۳۹۶/۱۰/۰۳
 ۱۴:۰۰

کارشناسی و کارشناسی ارشد

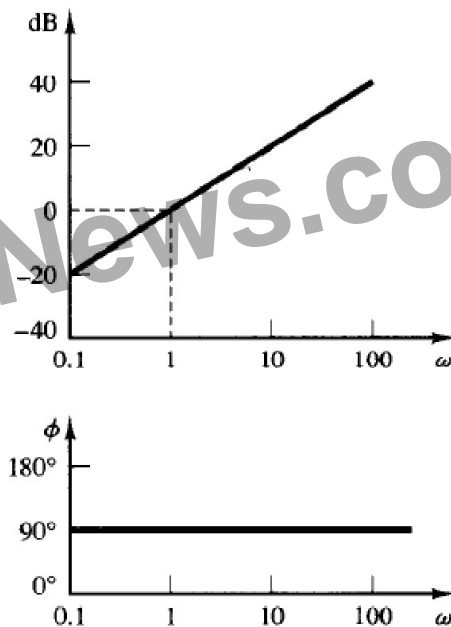


تعداد سوالات: تستی: ۲۵ تشریحی: ۵ زمان آزمون (دقیقه): تستی: ۶۰ تشریحی: ۶۰ سری سوال: ۱ یک

عنوان درس: سیستم های کنترل خطی، سیستمهای کنترل خطی، کنترل اتوماتیک

رشته تحصیلی/کد درس: مهندسی کامپیوتر گرایش معماری سیستم های کامپیوتری، مهندسی کامپیوتر (سخت افزار) ۱۱۱۵۲۰۸ - مهندسی مدیریت اجرایی ۱۳۱۱۰۲۴ - مهندسی مکانیک گرایش حرارت و سیالات، مهندسی خودرو، مهندسی مکانیک گرایش ساخت و تولید، مهندسی هوا فضا، مهندسی مکانیک گرایش مکانیک جامدات، مهندسی مکانیک، مهندسی مکانیک-طراحی کاربردی ۱۳۱۹۰۴۷ - مهندسی پزشکی - بالینی، مهندسی پزشکی، مهندسی برق - گرایش قدرت، مهندسی برق - گرایش مهندسی پزشکی (بیوالکترونیک)، مهندسی برق - گرایش کنترل، مهندسی برق - گرایش مخابرات، مهندسی برق - گرایش الکترونیک، مهندسی برق ۱۳۱۹۰۴۸ - مهندسی ریاتیک ۱۵۱۱۰۲۸

۴- نمودار بود مقابل مربوط به کدام عامل می باشد؟



۱. $G(j\omega) = 1/(1 + j\omega T)$ ۲. $G(j\omega) = j\omega$ ۳. $G(j\omega) = 1/(j\omega)$ ۴. $G(j\omega) = 1/(1 - j\omega T)$

۵- سیستمی با $\xi = 0.28$, $\omega_n = 3.272$ در نظر بگیرید. زمان صعود و زمان اوج را به ازای ورودی پله واحد بیابید

۱. $t_p = 1.28 \text{ sec}$ ۲. $t_p = 1 \text{ sec}$ ۳. $t_p = 1 \text{ sec}$ ۴. $t_p = 1.28 \text{ sec}$
 ۱. $t_r = 4.36 \text{ sec}$ ۲. $t_r = 4.36 \text{ sec}$ ۳. $t_r = 0.59 \text{ sec}$ ۴. $t_r = 0.59 \text{ sec}$

۱۳۹۶/۱۰/۰۳
 ۱۴:۰۰

کارشناسی و کارشناسی ارشد

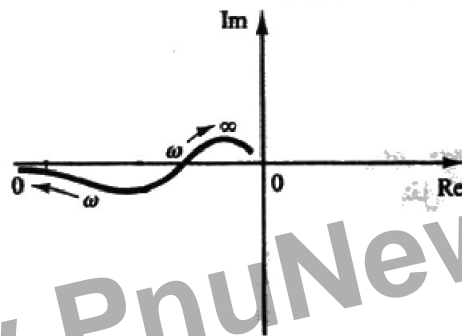


تعداد سوالات: تستی: ۲۵ تشریحی: ۵ زمان آزمون (دقیقه): تستی: ۶۰ تشریحی: ۶۰ سری سوال: ۱ یک

عنوان درس: سیستم های کنترل خطی، سیستمهای کنترل خطی، کنترل اتوماتیک

رشته تحصیلی/کد درس: مهندسی کامپیوتر گرایش معماری سیستم های کامپیوتری، مهندسی کامپیوتر (سخت افزار) ۱۱۱۵۲۰۸ - مهندسی مدیریت اجرایی ۱۳۱۱۰۲۴ - مهندسی مکانیک گرایش حرارت و سیالات، مهندسی خودرو، مهندسی مکانیک گرایش ساخت و تولید، مهندسی هوا فضا، مهندسی مکانیک گرایش مکانیک جامدات، مهندسی مکانیک، مهندسی مکانیک-طراحی کاربردی ۱۳۱۹۰۴۷ - مهندسی پزشکی - بالینی، مهندسی پزشکی، مهندسی برق - گرایش قدرت، مهندسی برق - گرایش مهندسی پزشکی (بیوالکترونیک)، مهندسی برق - گرایش کنترل، مهندسی برق - گرایش مخابرات، مهندسی برق - گرایش الکترونیک، مهندسی برق ۱۳۱۹۰۴۸ - مهندسی ریاتیک ۱۵۱۱۰۲۸

۶- نمودار شکل زیر مربوط به کدام یک از سیستم های زیر می تواند باشد؟



۱. سیستم نوع صفر ۲. سیستم نوع یک
 ۳. سیستم نوع ۲ ۴. سیستم های نوع ۳ و بالاتر

۷- خطای حالت ماندگار یک سیستم نوع دوم به ورودی شیب، کدام گزینه می تواند باشد؟

۱. $\frac{1}{K}$ ۲. $\frac{1}{1+K}$ ۳. 0 ۴. ∞

۸- تعریف زیر مربوط به کدام یک از مشخصات پاسخ گذرای یک سیستم کنترل می باشد؟
 <<مدت زمانی که طول می کشد تا منحنی پاسخ به نصف مقدار اولیه برسد>>

۱. زمان برخاستن ۲. زمان نشست ۳. زمان اوج ۴. زمان تاخیر

۹- سیستمی با تابع تبدیل زیر را در نظر بگیرید. اگر ماکزیمم فراجش سیستم به ورودی پله واحد برابر 40 درصد و زمان پیک 1 ثانیه باشد مقادیر a و b بترتیب کدام است؟

$$\frac{Y(s)}{X(s)} = \frac{a}{s^2 + (ab+1)s + a}$$

۱. a=10.71 ۲. a=10.71 ۳. a=7.71 ۴. a=7.71
 b=0.077 b=0.777 b=0.077 b=0.077



تعداد سوالات: تستی: ۲۵ تشریحی: ۵ زمان آزمون (دقیقه): تستی: ۶۰ تشریحی: ۶۰ سری سوال: ۱ یک

عنوان درس: سیستم های کنترل خطی، سیستمهای کنترل خطی، کنترل اتوماتیک

رشته تحصیلی/کد درس: مهندسی کامپیوتر گرایش معماری سیستم های کامپیوتری، مهندسی کامپیوتر (سخت افزار) ۱۱۱۵۲۰۸ - مهندسی مدیریت اجرایی ۱۳۱۱۰۲۴ - مهندسی مکانیک گرایش حرارت و سیالات، مهندسی خودرو، مهندسی مکانیک گرایش ساخت و تولید، مهندسی هوا فضا، مهندسی مکانیک گرایش مکانیک جامدات، مهندسی مکانیک، مهندسی مکانیک-طراحی کاربردی ۱۳۱۹۰۴۷ - مهندسی پزشکی - بالینی، مهندسی پزشکی، مهندسی برق - گرایش قدرت، مهندسی برق - گرایش مهندسی پزشکی (بیوالکترونیک)، مهندسی برق - گرایش کنترل، مهندسی برق - گرایش مخابرات، مهندسی برق - گرایش الکترونیک، مهندسی برق ۱۳۱۹۰۴۸ - مهندسی ریاتیک ۱۵۱۱۰۲۸

۱۰- محل قطبهای سیستم مرتبه دوم دارای مشخصات زیر را بیابید.

$$M_p = 10\%$$

$$T_s = 0.5s$$

۱. $-10.95 \pm j8$. ۲. $-10 \pm j10.95$. ۳. $-8 \pm j10.95$. ۴. $-8 \pm j8$

۱۱- یک سیستم کنترلی با معادله مشخصه $P(s) = s^4 + s^3 + s^2 + s - 2$ را در نظر بگیرید. موقعیت قطب های سیستم کدام است؟

۱. ۲ ریشه سمت چپ محور موهومی ۱ ریشه سمت راست محور موهومی ۱ ریشه روی محور موهومی
 ۲. ۲ ریشه سمت چپ محور موهومی ۲ ریشه سمت راست محور موهومی
 ۳. ۳ ریشه سمت چپ محور موهومی ۱ ریشه سمت راست محور موهومی
 ۴. ۴ ریشه سمت چپ محور موهومی

۱۲- یک سیستم کنترلی با معادله مشخصه $P(s) = s^5 + 2s^4 + 4s^3 + 8s^2 - 3s - 6$ را در نظر بگیرید. موقعیت قطب های سیستم کدام است؟

۱. ۲ ریشه روی محور موهومی ۲ ریشه سمت چپ محور موهومی ۱ ریشه سمت راست محور موهومی
 ۲. ۲ ریشه روی محور موهومی ۱ ریشه سمت چپ محور موهومی ۲ ریشه سمت راست محور موهومی
 ۳. ۲ ریشه روی محور موهومی ۰ ریشه سمت چپ محور موهومی ۳ ریشه سمت راست محور موهومی
 ۴. ۱ ریشه روی محور موهومی ۳ ریشه سمت چپ محور موهومی ۱ ریشه سمت راست محور موهومی

۱۳- سیستم زیر را در نظر بگیرید.

$$P(s) = s^3 + 5s^2 + 10s + K$$

محدوده K را طوری تعیین کنید تا قطب های حلقه بسته سیستم در سمت چپ خط $S = -1$ قرار گیرند.

۱. $6 < K$. ۲. $0 < K < 6$. ۳. $6 < K < 12$. ۴. $6 > K$

۱۳۹۶/۱۰/۰۳
 ۱۴:۰۰

کارشناسی و کارشناسی ارشد

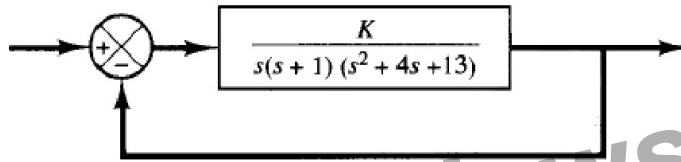


تعداد سوالات: تستی: ۲۵؛ تشریحی: ۵
 زمان آزمون (دقیقه): تستی: ۶۰؛ تشریحی: ۶۰
 سری سوال: ۱ یک

عنوان درس: سیستم های کنترل خطی، سیستمهای کنترل خطی، کنترل اتوماتیک

رشته تحصیلی/کد درس: مهندسی کامپیوتر گرایش معماری سیستم های کامپیوتری، مهندسی کامپیوتر (سخت افزار) ۱۱۱۵۲۰۸ - مهندسی مدیریت اجرایی ۱۳۱۱۰۲۴ - مهندسی مکانیک گرایش حرارت و سیالات، مهندسی خودرو، مهندسی مکانیک گرایش ساخت و تولید، مهندسی هوا فضا، مهندسی مکانیک گرایش مکانیک جامدات، مهندسی مکانیک، مهندسی مکانیک-طراحی کاربردی ۱۳۱۹۰۴۷ - مهندسی پزشکی - بالینی، مهندسی پزشکی، مهندسی برق - گرایش قدرت، مهندسی برق - گرایش مهندسی پزشکی (بیوالکترونیک)، مهندسی برق - گرایش کنترل، مهندسی برق - گرایش مخابرات، مهندسی برق - گرایش الکترونیک، مهندسی برق ۱۳۱۹۰۴۸ - مهندسی ریاضیاتیک ۱۵۱۱۰۲۸

۱۴- کدام گزینه محل برخورد مکان هندسی سیستم زیر با محور موهومی می باشد؟



۱. $\omega = \pm j1$ ۲. $\omega = \pm j1.21$ ۳. $\omega = \pm j1.41$ ۴. $\omega = \pm j1.61$

۱۵- اگر تابع تبدیل حلقه باز یک سیستم کنترلی $GH(s) = \frac{K}{s(s+1)}$ باشد. نقطه شکست کدام می باشد؟

۱. سیستم نقطه شکستی ندارد. ۲. $-\frac{1}{2}$
 ۳. -2 ۴. -1

۱۶- مکان هندسی ریشه ها همیشه نسبت به محور متقارن اند و از شروع و به ختم می شود.

۱. حقیقی - صفر - قطب ۲. حقیقی - قطب - صفر ۳. موهومی - صفر - قطب ۴. موهومی - قطب - صفر

۱۷- شبکه توصیف شده بصورت زیر را در نظر بگیرید.

$$G(s) = \frac{1}{s + \frac{1}{T_1}} \cdot \frac{1}{s + \frac{1}{T_2}}$$

به ازای چه مقداری شبکه پس فاز است؟

۱. $2T_1 > T_2$ ۲. $T_1 > 2T_2$ ۳. $T_1 > T_2$ ۴. $T_1 < T_2$

۱۸- با توجه به شکل استاندارد سیستم مرتبه دوم زیر، در چه حالتی سیستم را میرای بحرانی می خوانند؟

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

۱. $\zeta = 1$ ۲. $0 < \zeta < 1$ ۳. $\zeta > 1$ ۴. $\zeta = 0$

۱۳۹۶/۱۰/۰۳
 ۱۴:۰۰

کارشناسی و کارشناسی ارشد

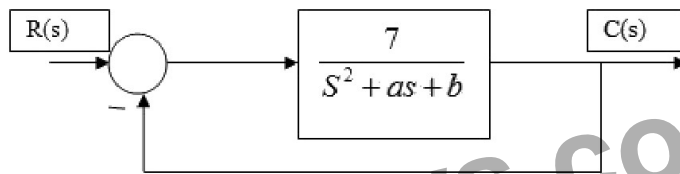


تعداد سوالات: تستی: ۲۵ تشریحی: ۵
 زمان آزمون (دقیقه): تستی: ۶۰ تشریحی: ۶۰
 سری سوال: ۱ یک

عنوان درس: سیستم های کنترل خطی، سیستمهای کنترل خطی، کنترل اتوماتیک

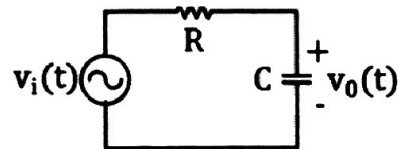
رشته تحصیلی/کد درس: مهندسی کامپیوتر گرایش معماری سیستم های کامپیوتری، مهندسی کامپیوتر (سخت افزار) ۱۱۱۵۲۰۸ - مهندسی مدیریت اجرایی ۱۳۱۱۰۲۴ - مهندسی مکانیک گرایش حرارت و سیالات، مهندسی خودرو، مهندسی مکانیک گرایش ساخت و تولید، مهندسی هوا فضا، مهندسی مکانیک گرایش مکانیک جامدات، مهندسی مکانیک، مهندسی مکانیک-طراحی کاربردی ۱۳۱۹۰۴۷ - مهندسی پزشکی - بالینی، مهندسی پزشکی، مهندسی برق - گرایش قدرت، مهندسی برق - گرایش مهندسی پزشکی (بیوالکترونیک)، مهندسی برق - گرایش کنترل، مهندسی برق - گرایش مخابرات، مهندسی برق - گرایش الکترونیک، مهندسی برق ۱۳۱۹۰۴۸ - مهندسی ریاتیک ۱۵۱۱۰۲۸

۱۹- a و b چگونه انتخاب شوند تا سیستم مقابل به ورودی پله واحد سریعترین پاسخ ممکن بدون نوسانات میرا داشته باشد؟



۱. $a > 7, b > 0$. ۲. $a > 7, (b+7) > 0$. ۳. $a > 0, (b+7) > 0$. ۴. $a > 7, b > 7$.

۲۰- رابطه بین خروجی و ورودی در مدار الکتریکی زیر به صورت یک سیستم حلقه بسته کدام است؟



۱. $\frac{1}{1+RCS}$. ۲. $\frac{1}{1-RCS}$. ۳. $\frac{RC}{1-RCS}$. ۴. $\frac{RC}{1+RCS}$

۲۱- ماتریس انتقال حالت برای سیستم زیر کدام است؟

$$\dot{X} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix} X$$

۱. $\begin{bmatrix} e^t + te^t & te^t \\ te^t & e^t + te^t \end{bmatrix}$. ۲. $\begin{bmatrix} e^t - te^t & te^t \\ te^t & e^t + te^t \end{bmatrix}$. ۳. $\begin{bmatrix} e^t - te^t & te^t \\ -te^t & e^t + te^t \end{bmatrix}$. ۴. $\begin{bmatrix} e^t - te^t & -te^t \\ te^t & e^t + te^t \end{bmatrix}$

۱۳۹۶/۱۰/۰۳
 ۱۴:۰۰

کارشناسی و کارشناسی ارشد



تعداد سوالات: تستی: ۲۵ تشریحی: ۵ زمان آزمون (دقیقه): تستی: ۶۰ تشریحی: ۶۰ سری سوال: ۱ یک

عنوان درس: سیستم های کنترل خطی، سیستمهای کنترل خطی، کنترل اتوماتیک

رشته تحصیلی/کد درس: مهندسی کامپیوتر گرایش معماری سیستم های کامپیوتری، مهندسی کامپیوتر (سخت افزار) ۱۱۱۵۲۰۸ - مهندسی مدیریت اجرایی ۱۳۱۱۰۲۴ - مهندسی مکانیک گرایش حرارت و سیالات، مهندسی خودرو، مهندسی مکانیک گرایش ساخت و تولید، مهندسی هوا فضا، مهندسی مکانیک گرایش مکانیک جامدات، مهندسی مکانیک، مهندسی مکانیک-طراحی کاربردی ۱۳۱۹۰۴۷ - مهندسی پزشکی - بالینی، مهندسی پزشکی، مهندسی برق - گرایش قدرت، مهندسی برق - گرایش مهندسی پزشکی (بیوالکترونیک)، مهندسی برق - گرایش کنترل، مهندسی برق - گرایش مخابرات، مهندسی برق - گرایش الکترونیک، مهندسی برق ۱۳۱۹۰۴۸ - مهندسی ریاتیک ۱۵۱۱۰۲۸

۲۲- با کدام فیدبک حالت می توان مقادیر ویژه سیستم زیر را در نقاط ۱- و ۲- قرار داد.

$$\dot{X} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix} x + \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} U$$

۱. $K1=5, K2=-11$ ۲. $K1=5, K2=-12$ ۳. $K1=6, K2=-12$ ۴. $K1=6, K2=-11$

۲۳- کدام گزینه صحیح نمی باشد؟

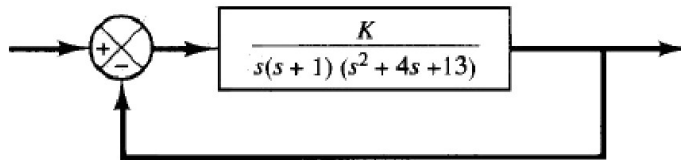
××× در مورد پارامترهای بکار رفته در گزینه ها توضیح دهید ×××

۱. $\phi(0) = I$ ۲. $\phi(-t) = e^{-At}$ ۳. $(\phi(t))^n = n\phi(t)$ ۴. $\phi(t_1+t_2) = \phi(t_1)\phi(t_2)$

۲۴- کدام گزینه رابطه تبدیل از فضای حالت به تابع تبدیل می باشد؟

۱. $G(s) = C(SI - A)^{-1}B + D$ ۲. $G(s) = B(SI - A)^{-1}C + D$ ۳. $G(s) = B(SI - A)^{-1}C - D$ ۴. $G(s) = C(SI - A)^{-1}B - D$

۲۵- کدام گزینه نقطه شکست مکان هندسی ریشه های سیستم زیر می باشد؟



۱. $s = -1.44$ ۲. $s = -1.64$ ۳. $s = -0.46$ ۴. $s = -0.66$

۱۳۹۶/۱۰/۰۳
 ۱۴:۰۰

کارشناسی و کارشناسی ارشد



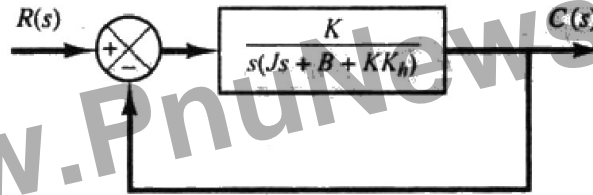
تعداد سوالات: تستی: ۲۵ تشریحی: ۵ زمان آزمون (دقیقه): تستی: ۶۰ تشریحی: ۶۰ سری سوال: ۱ یک

عنوان درس: سیستم های کنترل خطی، سیستمهای کنترل خطی، کنترل اتوماتیک

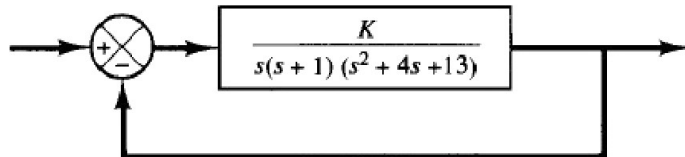
رشته تحصیلی/کد درس: مهندسی کامپیوتر گرایش معماری سیستم های کامپیوتری، مهندسی کامپیوتر (سخت افزار) ۱۱۱۵۲۰۸ - مهندسی مدیریت اجرایی ۱۳۱۱۰۲۴ - مهندسی مکانیک گرایش حرارت و سیالات، مهندسی خودرو، مهندسی مکانیک گرایش ساخت و تولید، مهندسی هوا فضا، مهندسی مکانیک گرایش مکانیک جامدات، مهندسی مکانیک، مهندسی مکانیک-طراحی کاربردی ۱۳۱۹۰۴۷ - مهندسی پزشکی - بالینی، مهندسی پزشکی، مهندسی برق - گرایش قدرت، مهندسی برق - گرایش مهندسی پزشکی (بیوالکترونیک)، مهندسی برق - گرایش کنترل، مهندسی برق - گرایش مخابرات، مهندسی برق - گرایش الکترونیک، مهندسی برق ۱۳۱۹۰۴۸ - مهندسی ریاتیک ۱۵۱۱۰۲۸

سوالات تشریحی

۱- برای سیستم شکل زیر مقادیر بهره K و ثابت فیدبک سرعت K_h را طوری تعیین کنید که ماکزیمم فراجش به ازای ورودی پله 0.2 و زمان اوج 1 sec باشد.
 $(B = 1 \text{ N} - \text{m} / \text{rad} / \text{sec}, J = 1 \text{ kg} - \text{m}^2)$



۲- مکان هندسی ریشه های سیستم شکل زیر را رسم نمایید.



۳- دیاگرام بد برای تابع تبدیل زیر را رسم کنید.

$$T(s) = \frac{1}{1+0.5j\omega}$$

۱۳۹۶/۱۰/۰۳
۱۴:۰۰

کارشناسی و کارشناسی ارشد



سری سوال: ۱ یک

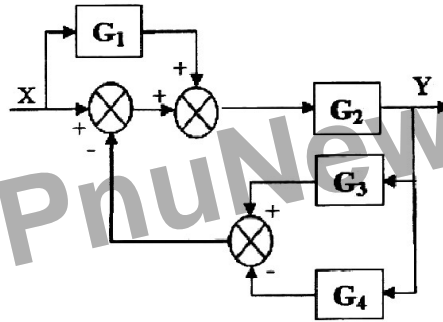
زمان آزمون (دقیقه): تستی: ۶۰ تشریحی: ۶۰

تعداد سوالات: تستی: ۲۵ تشریحی: ۵

عنوان درس: سیستم های کنترل خطی، سیستمهای کنترل خطی، کنترل اتوماتیک

رشته تحصیلی/کد درس: مهندسی کامپیوتر گرایش معماری سیستم های کامپیوتری، مهندسی کامپیوتر (سخت افزار) ۱۱۱۵۲۰۸ - مهندسی مدیریت اجرایی ۱۳۱۱۰۲۴ - مهندسی مکانیک گرایش حرارت و سیالات، مهندسی خودرو، مهندسی مکانیک گرایش ساخت و تولید، مهندسی هوا فضا، مهندسی مکانیک گرایش مکانیک جامدات، مهندسی مکانیک، مهندسی مکانیک-طراحی کاربردی ۱۳۱۹۰۴۷ - مهندسی پزشکی - بالینی، مهندسی پزشکی، مهندسی برق - گرایش قدرت، مهندسی برق - گرایش مهندسی پزشکی (بیوالکترونیک)، مهندسی برق - گرایش کنترل، مهندسی برق - گرایش مخابرات، مهندسی برق - گرایش الکترونیک، مهندسی برق ۱۳۱۹۰۴۸ - مهندسی ریاتیک ۱۵۱۱۰۲۸

۴- با استفاده از روش ساده سازی نمودار جعبه ای سیستم زیر را ساده نمایید و تابع تبدیل حلقه بسته سیستم را به دست آورید.



۵- پایداری سیستم حلقه بسته دارای تابع تبدیل حلقه باز زیر را با استفاده از معیار نایکوویست بررسی کنید.

$$GH(s) = \frac{K}{S(S+1)}$$