

システムダイナミックス

第8回 伝達関数

本日の授業内容

1. 伝達関数
2. いろいろなシステムの伝達関数
3. 応答の計算方法

2009/12/09

第8回 伝達関数

2

伝達関数 (1)

あるシステムのダイナミクスが、次の微分方程式で表されているとする。

$$\frac{dy(t)}{dt} = ay(t) + bu(t) \quad u(t) : \text{入力}, y(t) : \text{出力}$$

この微分方程式をラプラス変換し、出力について解くと次式となる。

$$\begin{aligned} sY(s) - y(0) &= aY(s) + bU(s) & Y(s) &\equiv L(y(t)) \\ (s-a)Y(s) &= bU(s) + y(0) & U(s) &\equiv L(u(t)) \\ \therefore Y(s) &= \frac{b}{s-a}U(s) + \frac{1}{s-a}y(0) \end{aligned}$$

2009/12/09

第8回 伝達関数

3

伝達関数 (2)

$$Y(s) = \frac{b}{s-a}U(s) + \frac{1}{s-a}y(0)$$

入りに
依存する応答
(零状態応答) (零入力応答)

初期状態に
依存する応答
(零入力応答)

伝達関数では
こちらだけ考える

2009/12/09

第8回 伝達関数

4

伝達関数 (3)

すべての初期状態を0とするときの
入力と出力のラプラス変換の比を
伝達関数 (Transfer Function) という。

$$G(s) = \frac{Y(s)}{U(s)}$$

$G(s)$: 伝達関数
 $U(s)$: 入力のラプラス変換
 $Y(s)$: 出力のラプラス変換



$$Y(s) = G(s) \cdot U(s)$$

伝達関数 (4)

$$Y(s) = \frac{b}{s-a} U(s) + \frac{1}{s-a} y(0)$$

伝達関数
伝達関数を考えるときはここは無視する

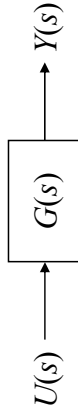
つまり、微分方程式 $\frac{dy(t)}{dt} = ay(t) + bu(t)$

で表されるシステムの伝達関数は

$$G(s) = \frac{b}{s-a} \text{ である。}$$

予習：ブロック線図

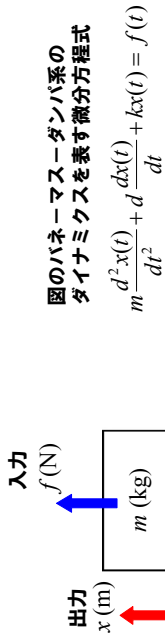
$$Y(s) = G(s) \cdot U(s)$$



本日の授業内容

1. 伝達関数
2. いろいろなシステムの伝達関数
3. 応答の計算方法

バネ-マス-ダンパ系の伝達関数（1）



図のバネ-マス-ダンパ系のダイナミクスを表す微分方程式

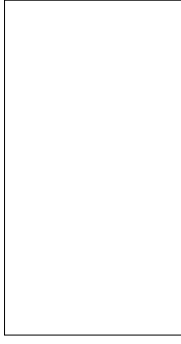
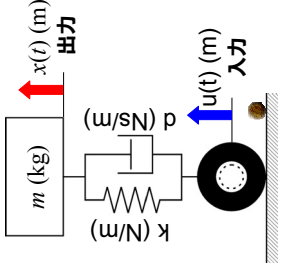
$$m \frac{d^2 x(t)}{dt^2} + d \frac{dx(t)}{dt} + kx(t) = f(t)$$



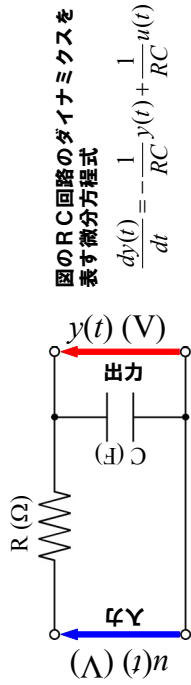
バネ-マス-ダンパ系の伝達関数（2）

図のバネ-マス-ダンパ系のダイナミクスを表す微分方程式

$$m \frac{d^2 x(t)}{dt^2} = -k(x(t) - u(t)) - d \left(\frac{dx(t)}{dt} - \frac{du(t)}{dt} \right)$$



RC回路の伝達関数



図のRC回路のダイナミクスを表す微分方程式

$$\frac{dy(t)}{dt} = -\frac{1}{RC}y(t) + \frac{1}{RC}u(t)$$

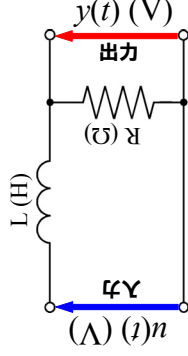
$$sY(s) - y(0) = -\frac{1}{RC}Y(s) + \frac{1}{RC}U(s)$$

$$\left(s + \frac{1}{RC} \right) Y(s) = \frac{1}{RC}U(s)$$

$$G(s) = \frac{Y(s)}{U(s)} = \frac{1/RC}{s + 1/RC} = \frac{1}{RCs + 1} = \frac{1}{Ts + 1}$$

ただし、 $T = RC$ である。

RL回路の伝達関数



図のRL回路のダイナミクスを表す微分方程式

$$\frac{dy(t)}{dt} = -\frac{R}{L}y(t) + \frac{R}{L}u(t)$$

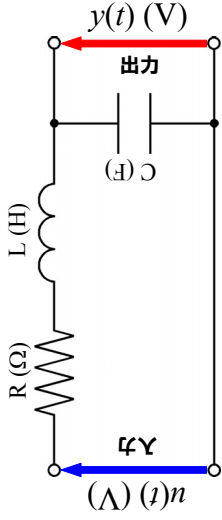
$$sY(s) - y(0) = -\frac{R}{L}Y(s) + \frac{R}{L}U(s)$$

$$\left(s + \frac{R}{L} \right) Y(s) = \frac{R}{L}U(s)$$

$$G(s) = \frac{Y(s)}{U(s)} = \frac{R/L}{s + R/L} = \frac{1}{Ts + 1}$$

ただし、 $T = L/R$ である。

R L C回路の伝達関数



図のR L C回路のダイナミクスを
表す微分方程式

伝達関数

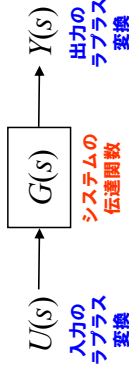
???

???

本日の授業内容

1. 伝達関数
2. いろいろなシステムの伝達関数
3. 応答の計算方法

応答（出力）の計算方法

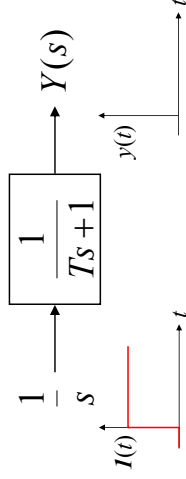


$$Y(s) = G(s) U(s)$$

$Y(s)$ をラプラス逆変換すると
応答が計算できる。

$$L^{-1}(Y(s)) \rightarrow y(t)$$

例えば、



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

$$y(t) = L^{-1}\left(\frac{1}{s(Ts+1)}\right) \quad \text{これを計算すれば良い!}$$

ラプラス逆変換の計算方法

$$f(t) = L^{-1}(F(s)) = \frac{1}{2\pi j} \int_{c-j\infty}^{c+j\infty} F(s) \exp(st) ds$$

この計算はやらない!

$$F(s) = \frac{B(s)}{A(s)} = \frac{b_m s^m + b_{m-1} s^{m-1} + \dots + b_0}{s^n + a_{n-1} s^{n-1} + \dots + a_0} \quad (n \geq m)$$

を部分分数展開し、
各項毎にラプラス逆変換を行う。

(1) $A(s) = 0$ の根 p_1, p_2, \dots, p_n がすべて異なる場合

$$F(s) = \frac{B(s)}{A(s)} = \frac{b_m s^m + b_{m-1} s^{m-1} + \dots + b_0}{s^n + a_{n-1} s^{n-1} + \dots + a_0} \\ = \sum_{i=1}^n \frac{C_i}{s - p_i}$$

ただし、 $C_i = (s - p_i) F(s) \Big|_{s=p_i}$

$$L^{-1}\left(\frac{1}{s - \alpha}\right) = \exp(\alpha t)$$

$$f(t) = L^{-1}(F(s)) = \sum_{i=1}^n C_i \cdot \exp(p_i t)$$

例題： $Y(s) = \frac{1}{s(Ts + 1)}$ のラプラス逆変換を求めよ。

$s(Ts + 1) = 0$ の根は、 $s = 0$ と $s = -1/T$ である。

よって、 $Y(s) = \frac{1}{s(Ts + 1)} = \frac{C_1}{s} + \frac{C_2}{s + 1/T}$ と部分分数展開する。

C_1 と C_2 は、以下の通り計算される。

$$C_1 = sY(s) \Big|_{s=0} = \frac{1}{Ts + 1} \Big|_{s=0} = 1 \quad C_2 = (s + 1/T)Y(s) \Big|_{s=-1/T} = \frac{1}{Ts} \Big|_{s=-1/T} = -1$$

したがって、 $Y(s) = \frac{1}{s(Ts + 1)} = \frac{1}{s} - \frac{1}{s + 1/T}$

これをラプラス逆変換すると、次式が得られる。

$$y(t) = L^{-1}(Y(s)) = L^{-1}\left(\frac{1}{s} - \frac{1}{s + 1/T}\right) = 1 - \exp(-t/T)$$

(2) $A(s) = 0$ の $(n - r)$ 個の根 p_1, p_2, \dots, p_{n-r} がすべて異なり、
 p_j が r 重根である場合

$$F(s) = \frac{B(s)}{A(s)} = \frac{b_m s^m + b_{m-1} s^{m-1} + \dots + b_0}{s^n + a_{n-1} s^{n-1} + \dots + a_0} \\ = \sum_{i=1}^{n-r} \frac{C_i}{s - p_i} + \sum_{i=1}^r \frac{C_{ji}}{(s - p_j)^i}$$

ただし、 $C_i = (s - p_i) F(s) \Big|_{s=p_i}$

$$C_{ji} = \frac{1}{(r - i)!} \frac{d^{r-i}}{ds^{r-i}} (s - p_j)^r F(s) \Big|_{s=p_j}$$

$$L(\exp(-\alpha t) \cdot f(t)) \\ = F(s + \alpha)$$

$$L(t^n) = \frac{n!}{s^{n+1}}$$

$$f(t) = \sum_{i=1}^{n-r} C_i \cdot \exp(p_i t) + \sum_{i=1}^r \frac{1}{(i-1)!} C_{ji} \cdot t^{i-1} \exp(p_j t)$$

例題： $Y(s) = \frac{1}{(s+1)^3(s+2)}$ のラプラス逆変換を求めよ。

$$Y(s) = \frac{1}{(s+1)^3(s+2)} = \frac{C_1}{s+2} + \frac{C_{21}}{s+1} + \frac{C_{22}}{(s+1)^2} + \frac{C_{23}}{(s+1)^3}$$

$$C_1 = (s+2)Y(s) \Big|_{s=-2} = \frac{1}{(s+1)^3} \Big|_{s=-2} = -1$$

$$C_{21} = \frac{1}{2!} \frac{d^2}{ds^2} (s+1)^3 Y(s) \Big|_{s=-1} = \frac{1}{2} \frac{d^2}{ds^2} \frac{1}{s+2} \Big|_{s=-1} = \frac{1}{2} \frac{2}{(s+2)^3} \Big|_{s=-1} = 1$$

$$C_{22} = \frac{d}{ds} (s+1)^3 Y(s) \Big|_{s=-1} = \frac{d}{ds} \frac{1}{s+2} \Big|_{s=-1} = -\frac{1}{(s+2)^2} \Big|_{s=-1} = -1$$

$$C_{23} = (s+1)^3 Y(s) \Big|_{s=-1} = \frac{1}{s+2} \Big|_{s=-1} = 1$$

$$Y(s) = \frac{1}{(s+1)^3(s+2)} = -\frac{1}{s+2} + \frac{1}{s+1} - \frac{1}{(s+1)^2} + \frac{1}{(s+1)^3}$$

$$y(t) = -\exp(-2t) + \exp(-t) - t \exp(-t) + \frac{1}{2} t^2 \exp(-t)$$