

制御工学I  
第3回  
制御システムの  
モデリングと伝達関数1

平成22年4月26日

# ラプラス逆変換-部分分数展開

先週の残り

- 関数 $F(s)$ が重根を持つ場合

$$F(s) = \frac{B(s)}{A(s)} = \frac{K(s+z_1)(s+z_2)\cdots(s+z_m)}{(s+p)^n} \quad m < n$$

$$= \frac{b_1}{s+p} + \frac{b_2}{(s+p)^2} + \cdots + \frac{b_n}{(s+p)^n}$$

- 係数 $b_n$ を求める

$$\left[ (s+p)^n \frac{B(s)}{A(s)} \right]_{s=-p} = \left[ (s+p)^n \frac{b_1}{s+p} + (s+p)^n \frac{b_2}{(s+p)^2} + \cdots + (s+p)^n \frac{b_k}{(s+p)^k} + \cdots + (s+p)^n \frac{b_n}{(s+p)^n} \right]_{s=-p}$$

$$= b_n$$

# ラプラス逆変換

- 関数 $F(s)$ が重根を持つ場合
  - 低次の項は以下のように求める
    - 微分する

$$\begin{aligned}\frac{d}{ds} \left[ (s+p)^n \frac{B(s)}{A(s)} \right]_{s=-p} &= \frac{d}{ds} \left[ (s+p)^{n-1} b_1 + (s+p)^{n-2} b_2 + \dots \right. \\ &\quad \left. + (s+p)^{n-k} b_k + \dots + (s+p) b_{n-1} + b_n \right]_{s=-p} \\ &= \left[ (n-1)(s+p)^{n-2} b_1 + (n-2)(s+p)^{n-3} b_2 + \dots \right. \\ &\quad \left. + (n-k-1)(s+p)^{n-k-1} b_k + \dots + b_{n-1} \right]_{s=-p} \\ &= b_{n-1}\end{aligned}$$

# ラプラス逆変換

- 関数 $F(s)$ が重根を持つ場合

$$\begin{aligned} \frac{d^2}{ds^2} \left[ (s+p)^n \frac{B(s)}{A(s)} \right]_{s=-p} &= \frac{d^2}{ds^2} \left[ (s+p)^{n-1} b_1 + (s+p)^{n-2} b_2 + \dots \right. \\ &\quad \left. + (s+p)^2 b_{n-2} + (s+p) b_{n-1} + b_n \right]_{s=-p} \\ &= \frac{d}{ds} \left[ (n-1)(s+p)^{n-2} b_1 + (n-2)(s+p)^{n-3} b_2 + \dots \right. \\ &\quad \left. + 2(s+p) b_{n-2} + b_{n-1} \right]_{s=-p} \\ &= \left[ (n-1)(n-2)(s+p)^{n-3} b_1 + (n-2)(n-3)(s+p)^{n-4} b_2 \right. \\ &\quad \left. + \dots + 2b_{n-2} \right]_{s=-p} \\ &= 2b_{n-2} \end{aligned}$$

# ラプラス逆変換

- 関数 $F(s)$ が重根を持つ場合

$$\begin{aligned} & \frac{d^{n-l}}{ds^{n-l}} \left[ (s+p)^n \frac{B(s)}{A(s)} \right]_{s=-p} \\ &= \frac{d^{n-l}}{ds^{n-l}} \left[ (s+p)^{n-1} b_1 + (s+p)^{n-2} b_2 + \dots \right. \\ & \quad \left. + (s+p)^2 b_{n-2} + (s+p) b_{n-1} + b_n \right]_{s=-p} \\ &= \frac{d^{n-l-1}}{ds^{n-l-1}} \left[ (n-1)(s+p)^{n-2} b_1 + (n-2)(s+p)^{n-3} b_2 + \dots \right. \\ & \quad \left. + 2(s+p) b_{n-2} + b_{n-1} \right]_{s=-p} \\ & \quad \vdots \\ &= (n-l)! b_{n-l} \end{aligned}$$

# ラプラス逆変換

- 関数 $F(s)$ が重根を持つ場合

$$\begin{aligned} f(t) &= L^{-1}[F(s)] \\ &= L^{-1}\left[\frac{b_1}{s+p}\right] + L^{-1}\left[\frac{b_2}{(s+p)^2}\right] + \cdots + L^{-1}\left[\frac{b_n}{(s+p)^n}\right] \\ &= b_1 e^{-pt} + b_2 t e^{-pt} + \cdots + b_n t^{n-1} e^{-pt} \\ &= (b_1 + b_2 t + \cdots + b_n t^{n-1}) e^{-pt} \end{aligned}$$

# 授業の予定

- 制御工学概論(1回)
  - 制御技術は現在様々な工学分野において重要な基本技術となっている。工学における制御工学の位置づけと歴史について説明する。さらに、制御システムの基本構成と種類を紹介する。
- ラプラス変換(1回)
  - 制御工学、特に古典制御ではラプラス変換が重要な役割を果たしている。ラプラス変換と逆ラプラス変換の定義を紹介し、微分方程式のラプラス変換について解説する。
- 制御システムのモデリングと伝達関数(3回)
  - システムの相似性について概説し、システムの入出力特性を表す手法である伝達関数について詳述する。システムの図的表現であるブロック線図とその等価変換について解説する。
- 過渡特性(3回)
  - システムの過渡状態を評価する方法であるインパルス応答とインディシャル応答について解説する。システムの速応性や安定性の指標である整定時間、立ち上がり量、行き過ぎ量について述べる。
- 安定性(2回)
  - システムの安定性の概念を述べ、安定性を判定する代数的方法であるラウス-フルビッツの方法について説明する。
- 周波数特性(4回)
  - 周波数領域におけるシステムの特性を周波数特性という。周波数特性と伝達関数との関係を説明し、ベクトル軌跡とボード線図の作成方法を説明する。

# 制御システムのモデリングと評価

- 制御対象のモデリング。
  - 制御対象のモデル化
    - 微分方程式・代数方程式
    - 物理モデルによる入出力関係の表現(物理・化学法則)。
  - 簡略化
    - 制御則の設計に適した形
    - 線形化
- 制御則の設計
  - 誤差の考慮
    - モデル化
    - 簡略化
    - 実装
- システムの特性評価
  - 制御則をシステムに実装
  - 実システム・数値解析で評価



# システムのダイナミクス

- システム
  - 電気回路, 機械, 熱, 経済, 生体などなど
- ダイナミクス
  - 微分方程式で表現
  - 数学モデル
- 因果律
  - 過去の入力は現在の出力に影響を及ぼす
  - 未来の入力は現在の出力に影響を及ぼさない

# モデル化

- モデルに要求される性質
  - 簡素
    - 支配的でない物理的性質の省略
    - 非線形性の無視
    - 分布定数的性質の無視
  - 結果の妥当性
    - 線形集中定数モデル
      - 低周波では妥当
      - 高周波では？
- 線形システム
  - 重ね合わせの理が適用可能

# 線形時不変システムと 線形時変システム

- 線形時不変システム
  - － 線形時不変の集中定数要素
  - － 定係数の線形時不変微分方程式
    - 充電したコンデンサCの抵抗負荷Rに対する放電
    - バネにぶら下がったおもりの運動
- 線形時変システム
  - － 係数が時間変化する微分方程式
    - ロケットのモデル(重量が燃料消費で変化)

# 伝達関数

- 線形時不変微分方程式で表される系
  - 入力 $x$ ・出力 $y$ のラプラス変換 $X, Y$ の比
  - 初期値0を仮定

$$a_0 \overset{(n)}{y} + a_1 \overset{(n-1)}{y} + \cdots + a_{n-1} \dot{y} + a_n y = b_0 \overset{(m)}{x} + b_1 \overset{(m-1)}{x} + \cdots + b_{m-1} \dot{x} + b_m x$$

$$a_0 s^n Y + a_1 s^{n-1} Y + \cdots + a_{n-1} s Y + a_n Y = b_0 s^m X + b_1 s^{m-1} X + \cdots + b_{m-1} s X + b_m X$$

– 伝達関数

- $n$ 次システム  
( $n \geq m$ )

$$G(s) = \frac{L[\text{出力}]}{L[\text{入力}]_{\text{初期値}=0}} = \frac{Y(s)}{X(s)}$$

$$= \frac{b_0 s^m + b_1 s^{m-1} + \cdots + b_{m-1} s + b_m}{a_0 s^n + a_1 s^{n-1} + \cdots + a_{n-1} s + a_n}$$

# 伝達関数の特徴

- 入出力の関係を表す数学モデルである
- 入力の大きさや性質に依存しない
- 入出力の関係を表すが、システムの物理的構造を表すものではない
  - 電気・機械等異なる性質のものを表せる
- 入力から出力を推定できる
- 既知の入力に対して得られる出力より、伝達関数を推定する事ができる

# 伝達関数とラプラス変換

- 線形時不変システムの伝達関数

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

–  $X(s)$ : 入力のラプラス変換  $X(s) = L[x(t)]$

–  $Y(s)$ : 出力のラプラス変換  $Y(s) = L[y(t)]$

$$Y(s) = G(s)X(s)$$

$$y(t) = L^{-1}[Y(s)] = L^{-1}[G(s)X(s)]$$

# インパルス応答

- 単位インパルス入力に対する出力(初期値0)

– 単位インパルスのラプラス変換は1

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

• ただし  $L^{-1}[1] = \delta(t)$

- 伝達関数 $G(s)$ のラプラス逆変換  
→インパルス応答関数

$$L^{-1}[G(s)] = g(t)$$