

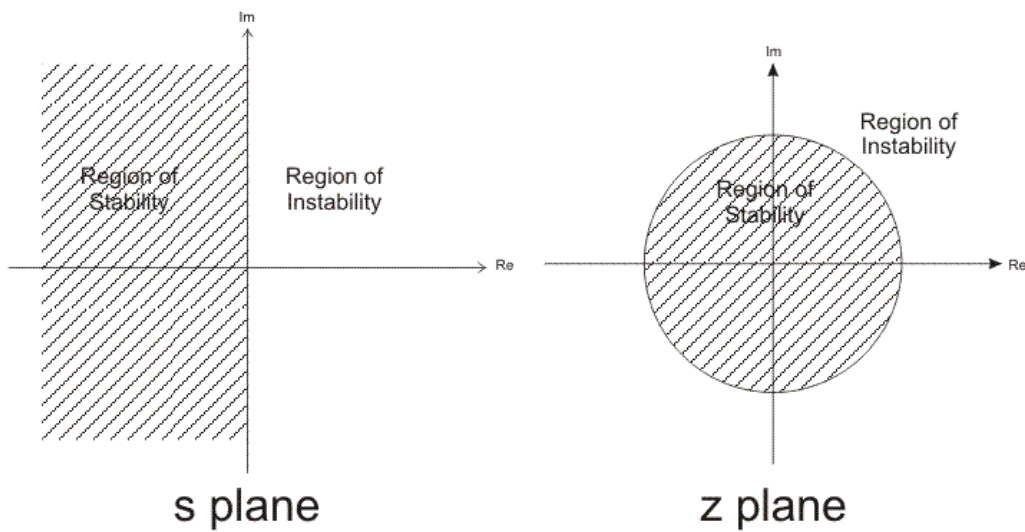
ضمیمه : روش های گسسته سازی

(1) دوخطی / تاستین (Tustin / Bilinear)

$$s = \frac{2}{T} * \frac{1 - z^{-1}}{1 + z^{-1}}$$

پراکاربردترین روش گسسته سازی، تاستین می باشد که تا فرکانس های بالاتری رفتار مشابه تابع پیوسته از خود نشان می دهد.

این روش نیم صفحه ی سمت چپ صفحه لاپلاس را به درون دایره ی واحد نگاشت می کند



## ضمیمه : روش های گسسته سازی

### (2) پاسخ ضربه نامتغیر (Impulse Invariance)

از پرکاربردترین روش های گسسته سازی می باشد که در حوزه ی فرکانس رفتار تابع پیوسته را حفظ می کند اما در حوزه زمان ممکن است تفاوت هایی دیده شود.

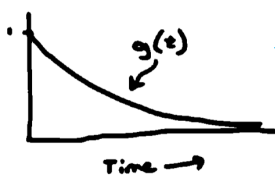
مراحل:

- (1) محاسبه پاسخ ضربه سیستم پیوسته در حوزه زمان
- (2) نمونه برداری با نرخ T از تابع پیوسته پاسخ ضربه و تبدیل آن به گسسته
- (3) محاسبه تبدیل Z تابع
- (4) افزودن گین با مقدار T به تابع

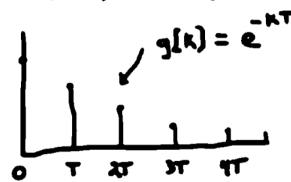
Continuous controller

$$G(s) = \frac{1}{s+1} \Rightarrow \mathcal{L}^{-1}(G(s)) = g(t) = e^{-t}$$

Impulse response



Sample every T seconds



Take z transform

$$\mathcal{Z}(g[k]) = G(z) = \frac{z}{z - e^{-T}}$$

If  $T = 0.1$  seconds, then  $G(z) = \frac{z}{z - 0.9048} \xrightarrow{\text{Impulse}} \frac{0.1z}{z - 0.9048}$

### ضمیمه : روش های گسسته سازی

#### (3) تفاضل مستقیم و تفاضل معکوس (Forward difference & Backward difference)

اصول این دو روش مشابه یکدیگر و اصل انتگرال گیری است. روش تفاضل مستقیم ممکن است در برخی سیستم ها باعث ناپایداری شود و روش تفاضل معکوس در فرکانس های کم کاربردی است به همین دلیل این دو روش امروزه برای گسسته سازی از محبوبیت کمتری برخوردارند.

$$s = \frac{1 - z^{-1}}{Tz^{-1}}$$

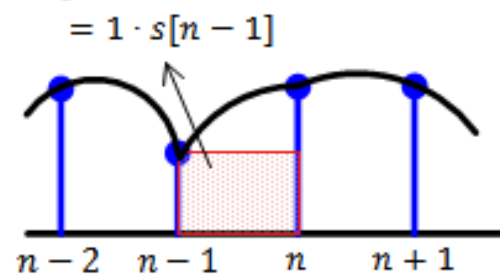
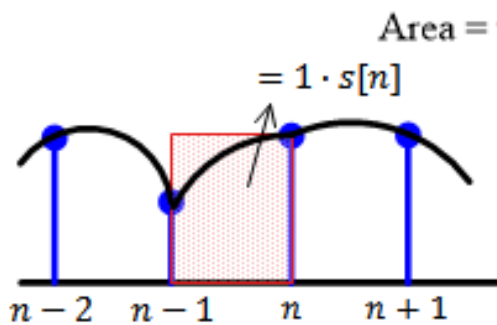
$$s = \frac{1 - z^{-1}}{T}$$

#### Forward difference

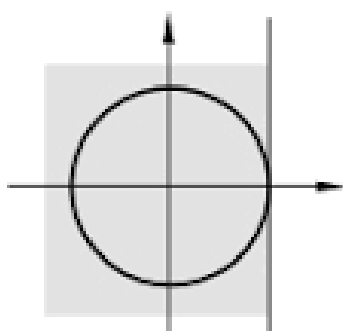
$$r[n] = r[n - 1] + s[n]$$

#### Backward difference

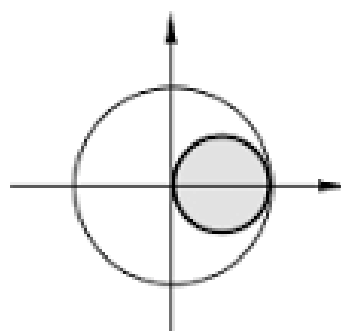
$$r[n] = r[n - 1] + s[n - 1]$$



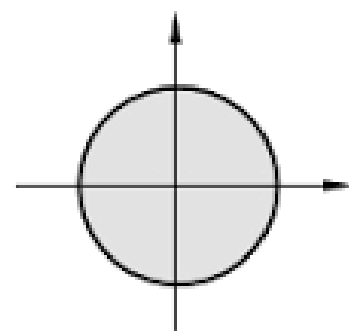
نحوه نگاشت به صفحه Z



Forward differences



Backward differences



Tustin



ضمیمه : روش های گسسته سازی

(4) منطبق (Matched)

این روش پاسخ پله ی مشابه سیستم پیوسته دارد و در زمان های نمونه برداری دقیقاً با مقدار پیوسته یکسان است اما در مقابل ورودی های دیگر شباهت خاصی در حوزه زمان و یا فرکانس به سیستم پیوسته ندارد. در نتیجه استفاده از این روش بسیار محدود است.

مراحل:

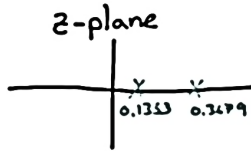
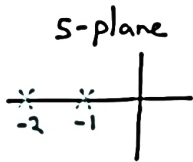
(1) هر کدام از قطب ها و صفر ها را به قطب و صفر معادل در z نگاشت کنید

$$z = e^{sT}$$

(2) به تابع بدست آمده تا strictly proper شدن صفر و قطب در بینهایت (z-1) اضافه کنید

(3) با افزودن یک گین به تابع گسسته بدست آمده، گین DC آن را با حالت پیوسته یکسان کنید (برای بدست آوردن گین DC، در توابع s=0 و z=1 قرار دهید)

$$G(s) = \frac{3}{s^2 + 3s + 2}$$



$z = e^{sT}$  ← Sample time of discrete system

For T = 1 second  
 $s = -1, z = e^{-1} = 0.3679$   
 $s = -2, z = e^{-2} = 0.1353$

$$G(z) = \frac{1}{(z - 0.3679)(z - 0.1353)}$$

Solve for this

$$DC_{gain} \left( \frac{3}{s^2 + 3s + 2} \right) = DC_{gain} \left( \frac{(z+1)}{(z-0.3679)(z-0.1353)} \cdot K \right)$$

set s to 0      set z to 1

$$\frac{3}{2} = \frac{2}{0.6321 \cdot 0.8647} \cdot K \Rightarrow K = 0.4099$$