มหาวิทยาลัยสงขลานครินทร์

คณะวิศวกรรมศาสตร์

สอบกลางภาค: ภาคการศึกษาที่ 2 **ปีการศึกษา**: 2550

วันที่สอบ: 28 ธันวาคม 2550 **เวลาสอบ**: 9.00-12.00 น.

วิชา: 240-209 Introduction to Control Systems **ห้องสอบ**: A 400 , A 203

อ่านรายละเอียดของข้อสอบ และคำแนะนำให้เข้าใจก่อนเริ่มทำข้อสอบ

เวลา : 3 ชั่วโมง

รายละเอียดของข้อสอบ :

ข้อสอบทั้งหมดมี 5 ข้อใหญ่ จำนวน 12 หน้า

คะแนนรวมทั้งหมด 35 คะแนน

อนุญาตให้

1. ใช้เครื่องคิดเลข
2. นำกระดาษโน้ตเขียนด้วยลายมือตัวเอง (ห้ามถ่ายเอกสาร) A4 2 แผ่น เข้าห้องสอบได้
3. ใช้ดินสอเขียนได้

คำสั่ง :

- ให้ทำข้อสอบทุกข้อ เขียนคำตอบลงในข้อสอบ
- เขียนชื่อและรหัสให้ชัดเจนในข้อสอบทุกแผ่น
- เขียนคำตอบให้ชัดเจน คำตอบส่วนใดอ่านไม่ออก จะถือว่าคำตอบนั้นผิด

อ.ธเนศ / อ.ชาญวิทย์

ผู้ออกข้อสอบ

ทุจริตโทษต่ำสุดปรับตกวิชานี้และพักการเรียน 1 ภาคการศึกษา โทษสูงสุดไล่ออก

Table 2.1 Laplace transform table

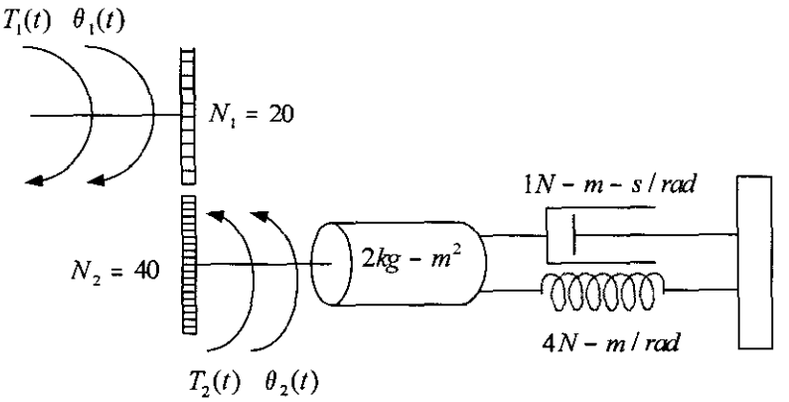
Item no.	$f(t)$	$F(s)$
1.	$\delta(t)$	1
2.	$u(t)$	$\frac{1}{s}$
3.	$tu(t)$	$\frac{1}{s^2}$
4.	$t^n u(t)$	$\frac{n!}{s^{n+1}}$
5.	$e^{-at}u(t)$	$\frac{1}{s+a}$
6.	$\sin \omega t u(t)$	$\frac{\omega}{s^2+\omega^2}$
7.	$\cos \omega t u(t)$	$\frac{s}{s^2+\omega^2}$

Table 2.2 Laplace transform theorems

Item no.	Theorem	Name
1.	$\mathcal{L}[f(t)] = F(s) = \int_{0-}^{\infty} f(t)e^{-st}dt$	Definition
2.	$\mathcal{L}[kf(t)] = kF(s)$	Linearity theorem
3.	$\mathcal{L}[f_1(t) + f_2(t)] = F_1(s) + F_2(s)$	Linearity theorem
4.	$\mathcal{L}[e^{-at}f(t)] = F(s+a)$	Frequency shift theorem
5.	$\mathcal{L}[f(t-T)] = e^{-sT}F(s)$	Time shift theorem
6.	$\mathcal{L}[f(at)] = \frac{1}{a}F\left(\frac{s}{a}\right)$	Scaling theorem
7.	$\mathcal{L}\left[\frac{df}{dt}\right] = sF(s) - f(0-)$	Differentiation theorem
8.	$\mathcal{L}\left[\frac{d^2f}{dt^2}\right] = s^2F(s) - sf(0-) - \dot{f}(0-)$	Differentiation theorem
9.	$\mathcal{L}\left[\frac{d^nf}{dt^n}\right] = s^nF(s) - \sum_{k=1}^{n} s^{n-k}f^{k-1}(0-)$	Differentiation theorem
10.	$\mathcal{L}\left[\int_{0-}^{t} f(\tau)d\tau\right] = \frac{F(s)}{s}$	Integration theorem
11.	$f(\infty) = \lim_{s\to 0} sF(s)$	Final value theorem[1]
12.	$f(0+) = \lim_{s\to\infty} sF(s)$	Initial value theorem[2]

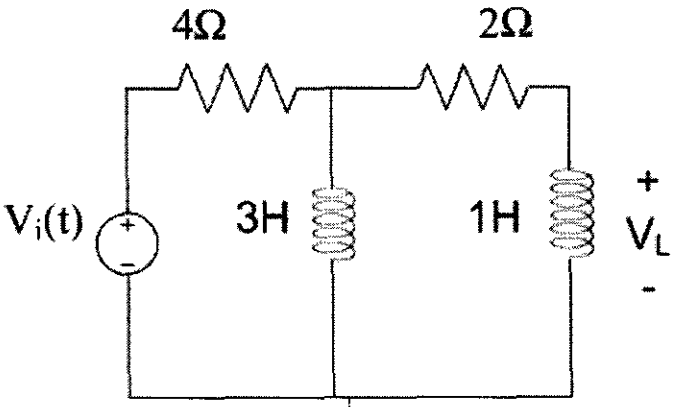
[1] For this theorem to yield correct finite results, all roots of the denominator of $F(s)$ must have negative real parts and no more than one can be at the origin.
[2] For this theorem to be valid, $f(t)$ must be continuous or have a step discontinuity at $t = 0$ (i.e., no impulses or their derivatives at $t = 0$).

1. จากระบบในรูปที่ 1 จงหา transfer function $\left(\frac{\theta_1}{T_1}\right)$ ของระบบในรูปที่ 1 ใน s-domain โดยกำหนดให้เงื่อนไขค่าเริ่มต้น (initial condition) ของระบบเป็น 0 *(5 คะแนน)*



รูปที่ 1

2. จากระบบที่กำหนดให้ในรูปที่ 2 จงหา transfer function $\frac{V_L(s)}{V_i(s)}$ ของระบบ ใน s-domain โดยกำหนดให้มีเงื่อนไข ค่าเริ่มต้น (Initial condition) ของระบบเป็น 0 *(5 คะแนน)*



รูปที่ 2

3. ระบบ A มีสัญญาณเข้า $r(t)$ และสัญญาณออก $c(t)$ แสดงได้ด้วยสมการอนุพันธ์ดังนี้

$$\frac{2d^2c(t)}{dt} + 4\frac{dc(t)}{dt} + 8c(t) = 6r(t)$$

จงแสดงวิธีทำและตอบคำถามต่อไปนี้

3.1 จงหา Transfer function และผลตอบสนองของระบบเมื่อทดสอบด้วย unit step (ใน s – domain) *(2 คะแนน)*

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

3.2 จงหาค่า natural frequency (ω_n) *(1 คะแนน)*

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

3.3 จงหาค่า damping ratio (ζ) *(1 คะแนน)*

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

3.4 จงหาค่าอัตราขยาย D.C. ของระบบ *(1 คะแนน)*

.....

.....

.....

.....

.....

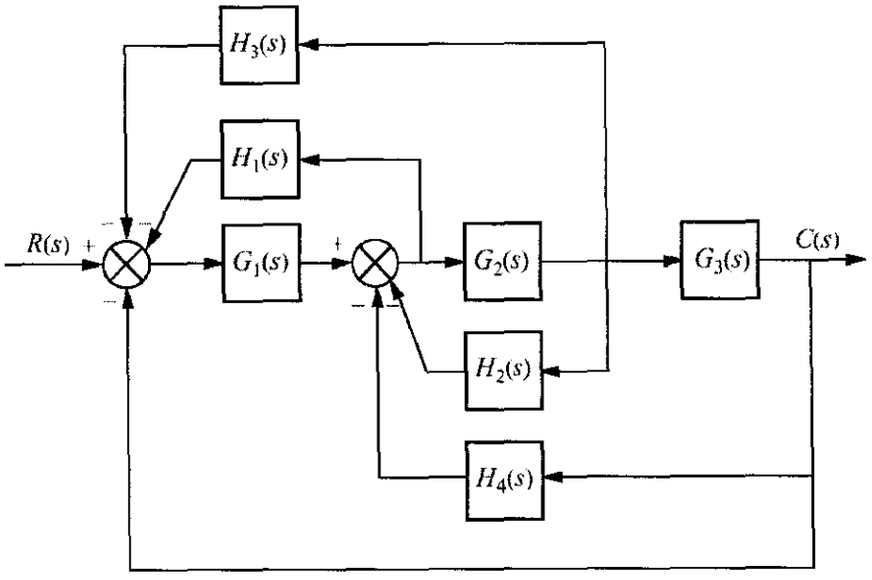
.....

3.5 จงหาว่าระบบนี้ให้ผลตอบสนองเป็นแบบใดพร้อมให้เหตุผลประกอบ เมื่อป้อนอินพุตเป็น unit step *(1 คะแนน)*

3.6 จงคำนวณหาค่า %OS, Ts, Tp *(3 คะแนน)*

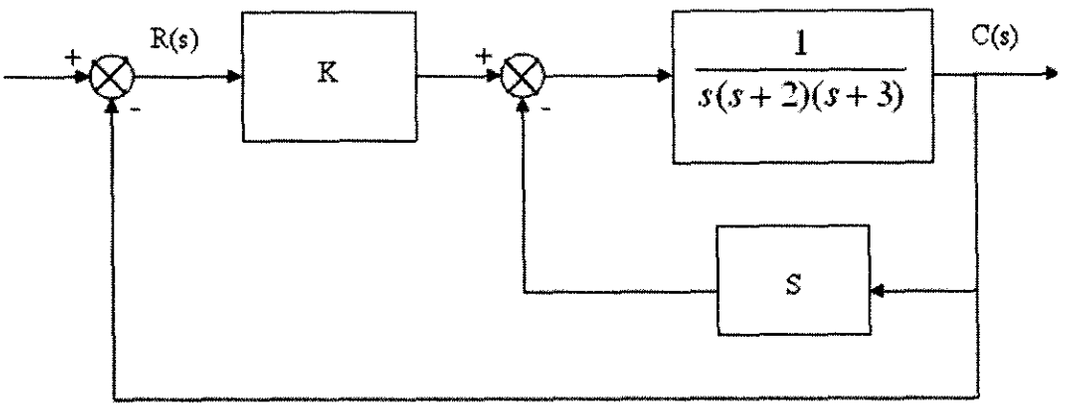
3.7 จงวาดพร้อมระบุตำแหน่ง poles ของระบบใน s-plane *(1 คะแนน)*

4. ให้นักศึกษาลดรูประบบในรูปที่ 3 โดยใช้การลดรูป block diagram และ หลักการของ signal flow graph *(10 คะแนน)*



รูปที่ 3

5. จงหาค่า K ที่ทำให้ระบบเสถียรและหาค่าความถี่ในการแกว่ง (Oscillation) ของระบบในรูปที่ 4 (5 *คะแนน*)



รูปที่ 4