



دانشگاه کردستان
University of Kurdistan
زانکوی کوردستان

Structural Control

Homework-08

By: Kaveh Karami

Associate Prof. of Structural Engineering

<https://prof.uok.ac.ir/Ka.Karami>

State Space

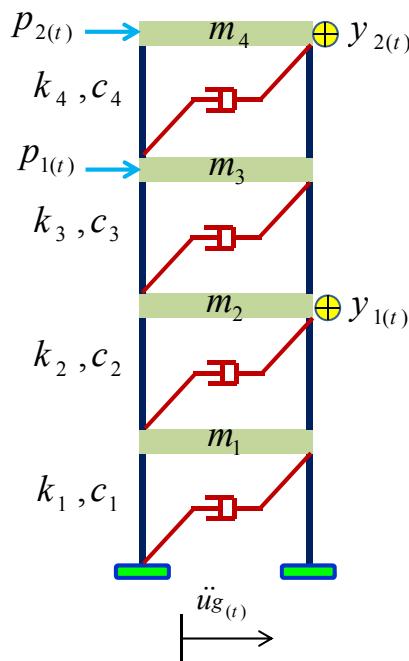
□ معادلات حرکت در فضای حالت

۱- معادله حرکت سازه نشان داده شده را در فضای حالت بنویسید.

الف- خروجی سیستم جابجایی می باشد.

ب- خروجی سیستم سرعت می باشد.

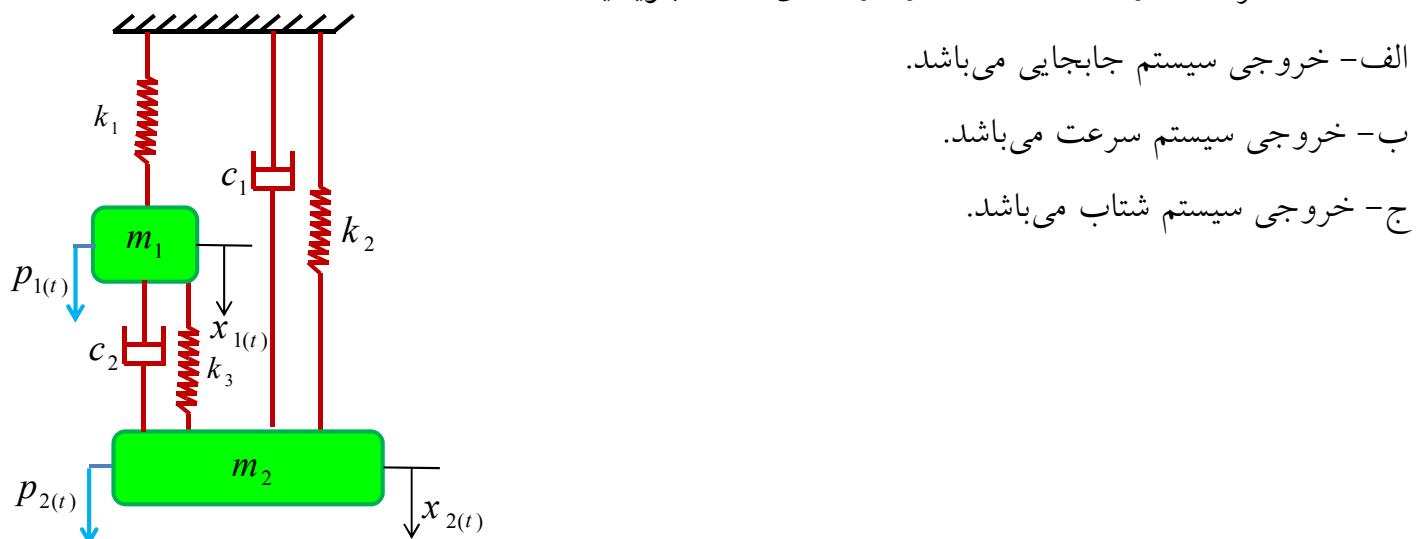
ج- خروجی سیستم شتاب می باشد.



State Space

□ معادلات حرکت در فضای حالت

۲- معادله حرکت سازه نشان داده شده را در فضای حالت بنویسید.



الف- خروجی سیستم جابجایی می باشد.

ب- خروجی سیستم سرعت می باشد.

ج- خروجی سیستم شتاب می باشد.

3

State Space

□ معادلات حرکت در فضای حالت

۳- معادلات حرکت زیر را به صورت قطری بنویسید:

$$\dot{\mathbf{q}}_{(t)} = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ -5 & -4 \end{bmatrix} \mathbf{q}_{(t)} + \begin{Bmatrix} -1 \\ 2 \end{Bmatrix} \mathbf{u}_{(t)}$$

$$\mathbf{y}_{(t)} = \{1 \ 0\} \mathbf{q}_{(t)}$$

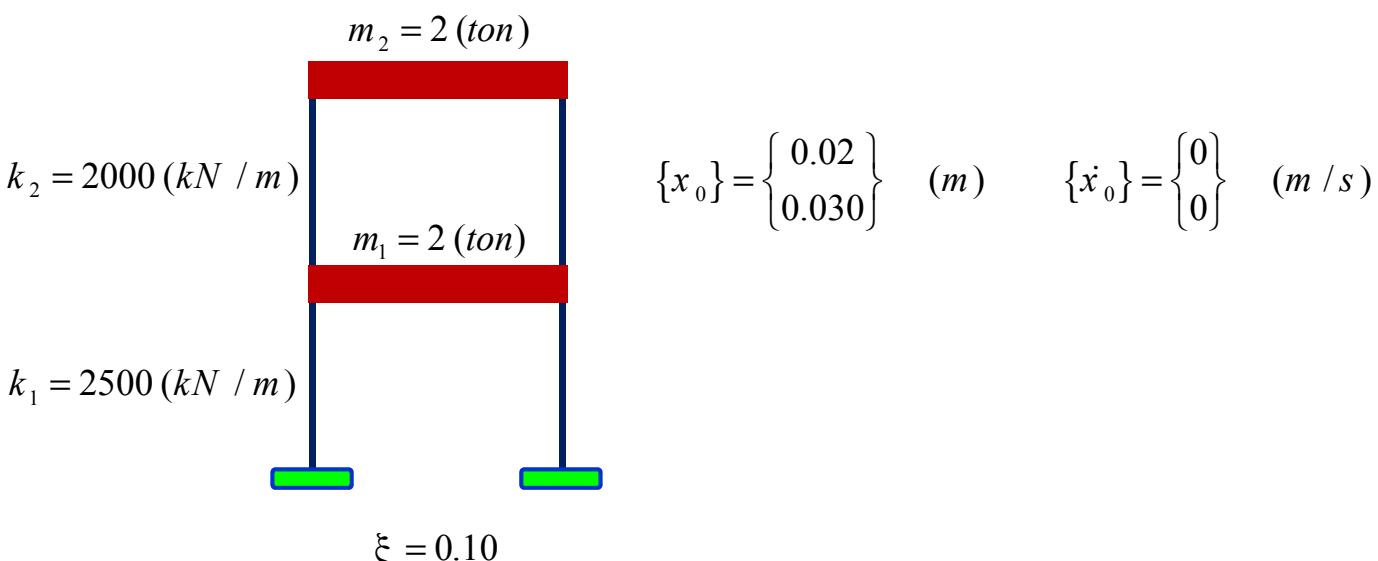
4

۴- معادله فضای حالت یک سیستم در زیر آمده است. پاسخ ارتعاش آزاد سیستم مربوطه را به روش قطری کردن محاسبه نمایید.

$$\dot{\mathbf{q}}_{(t)} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -2 & -3 \end{bmatrix} \mathbf{q}_{(t)} , \quad \mathbf{y}_{(t)} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \end{bmatrix} \mathbf{q}_{(t)} , \quad \mathbf{q}_{(0)} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

5

۵- پاسخ ارتعاش آزاد سازه نشان داده شده در شکل زیر را با توجه به شرایط اولیه آن به روش قطری کردن به دست آورید.



6

□ معادلات حرکت در فضای حالت

State Space

۶- معادله فضای حالت یک سیستم در زیر آمده است. پاسخ ارتعاش آزاد سیستم مربوطه را به روش تبدیل لاپلاس محاسبه نمایید.

$$\dot{\mathbf{q}}_{(t)} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -4 & -2 \end{bmatrix} \mathbf{q}_{(t)} , \quad \mathbf{y}_{(t)} = \{0\} \mathbf{q}_{(t)} , \quad \mathbf{q}_{(0)} = \begin{Bmatrix} 1 \\ 0 \end{Bmatrix}$$

7

□ معادلات حرکت در فضای حالت

State Space

۷- معادله فضای حالت یک سیستم در زیر آمده است. پاسخ سیستم مربوطه را به روش محتوای زمانی در دو حالت زیر محاسبه نمایید: الف- $u_{(t)} = t$ ب- $u_{(t)} = 20e^{-2t} \cos(-20t)$

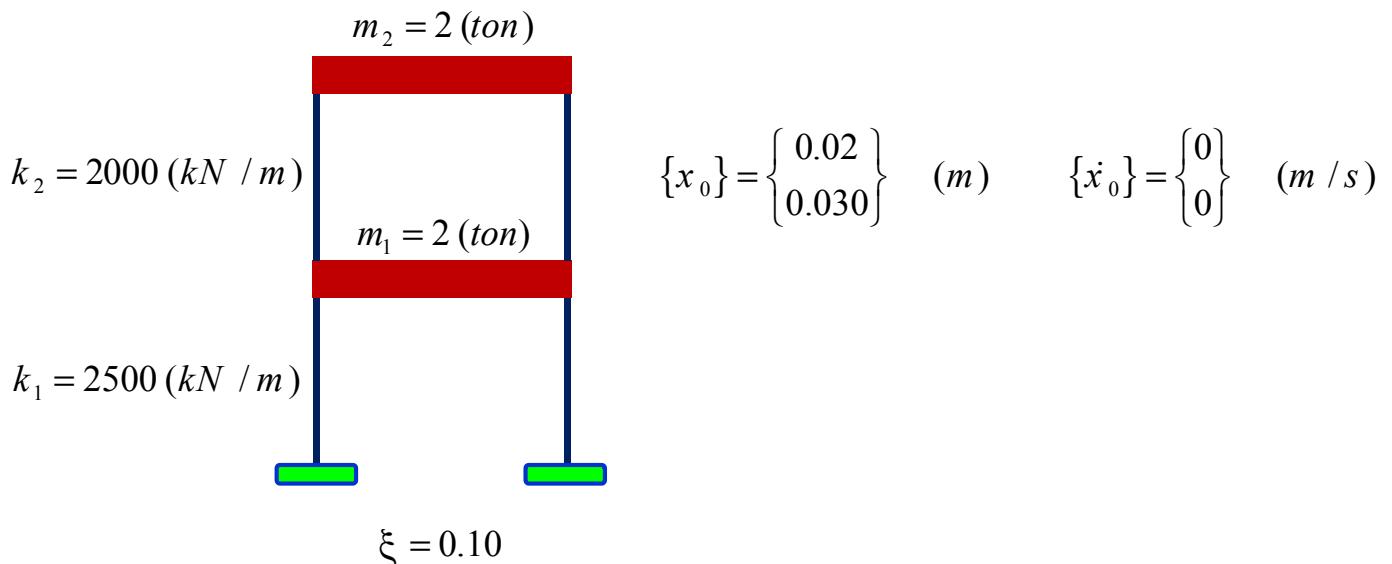
$$\dot{\mathbf{q}}_{(t)} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -2 & -3 \end{bmatrix} \mathbf{q}_{(t)} + \begin{Bmatrix} 0 \\ 1 \end{Bmatrix} u_{(t)}$$

فرض می شود:

$$\mathbf{y}_{(t)} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \end{bmatrix} \mathbf{q}_{(t)} , \quad \mathbf{q}_{(0)} = \begin{Bmatrix} 1 \\ 0 \end{Bmatrix}$$

8

- پاسخ سازه نشان داده شده تحت اثر تحریک پایه $u_{(t)} = 20e^{-2t} \cos(-20t)$ را به روش محتوای زمانی به دست آورید.



9

- معادله فضای حالت یک سیستم در زیر آمده است. پاسخ سیستم مربوطه را به روش محتوای فرکانسی در دو حالت زیر محاسبه نمایید: الف - $u_{(t)} = t$ ب - $u_{(t)} = 20e^{-2t} \cos(-20t)$

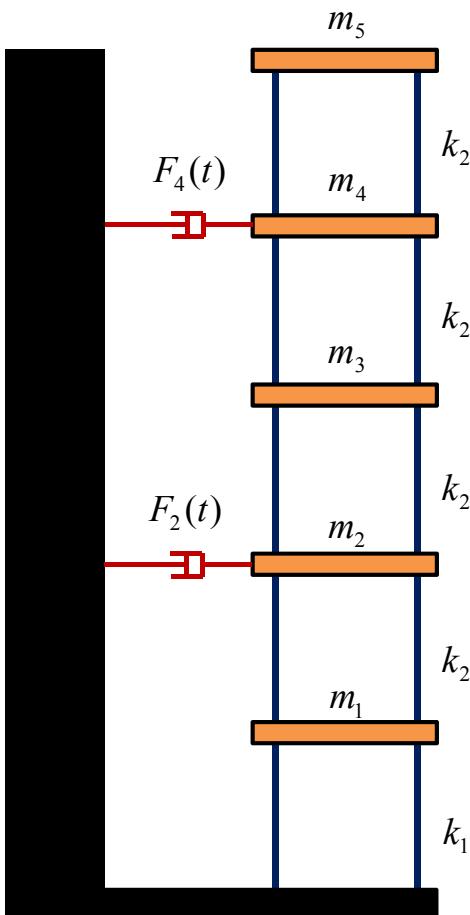
$$\dot{\mathbf{q}}_{(t)} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -2 & -3 \end{bmatrix} \mathbf{q}_{(t)} + \begin{Bmatrix} 0 \\ 1 \end{Bmatrix} u_{(t)}$$

فرض می‌شود:

$$\mathbf{y}_{(t)} = \begin{Bmatrix} 1 & 1 \end{Bmatrix} \mathbf{q}_{(t)} \quad , \quad \mathbf{q}_{(0)} = \begin{Bmatrix} 1 \\ 0 \end{Bmatrix}$$

State Space

□ معادلات حرکت در فضای حالت



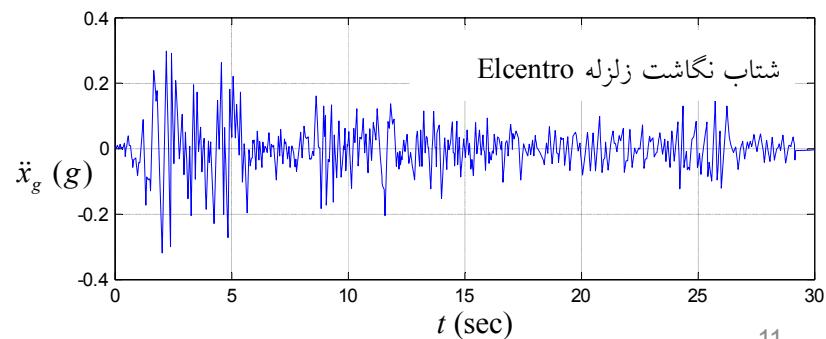
-۸- شکل مقابل یک ساختمان پنج طبقه را نشان می‌دهد که در طبقات دوم و چهارم توسط محرك نیروهای کنترلی به آن وارد می‌شود. در صورتی که این سازه تحت اثر زلزله Elcentro واقع شود مطلوب است مقایسه پاسخ‌های جابجایی، سرعت و شتاب طبقات سوم و پنجم در دو حالت سازه کنترل شده و سازه کنترل نشده.

$$\{\mathbf{m}\} = \{215.2 \quad 209.2 \quad 207 \quad 204.8 \quad 266.1\} \times 10^3 \text{ (kg)}$$

$$\{\mathbf{k}\} = \{147 \quad 113 \quad 99 \quad 89 \quad 84\} \times 10^6 \text{ (N/m)}$$

$$\xi = 2\%$$

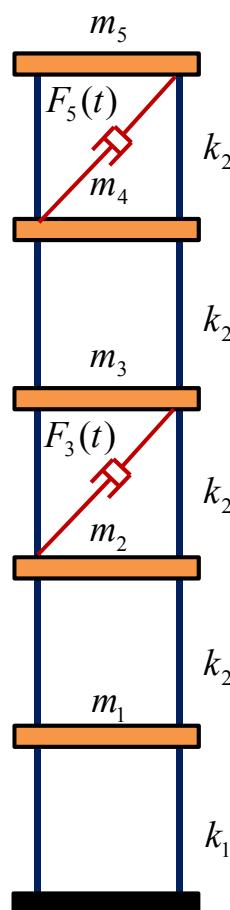
$$F_i(t) = 0.25k_i x_i(t) + 10c_i \dot{x}_i(t)$$



11

State Space

□ معادلات حرکت در فضای حالت



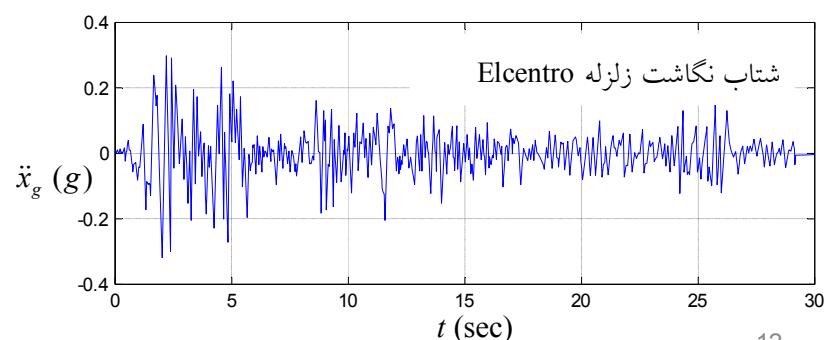
-۹- شکل مقابل یک ساختمان پنج طبقه را نشان می‌دهد که در طبقات سوم و پنجم توسط محرك نیروهای کنترلی به آن وارد می‌شود. در صورتی که این سازه تحت اثر زلزله Elcentro واقع شود مطلوب است مقایسه پاسخ‌های جابجایی، سرعت و شتاب طبقات سوم و پنجم در دو حالت سازه کنترل شده و سازه کنترل نشده.

$$\{\mathbf{m}\} = \{215.2 \quad 209.2 \quad 207 \quad 204.8 \quad 266.1\} \times 10^3 \text{ (kg)}$$

$$\{\mathbf{k}\} = \{147 \quad 113 \quad 99 \quad 89 \quad 84\} \times 10^6 \text{ (N/m)}$$

$$\xi = 2\%$$

$$F_i(t) = 5m_i \ddot{x}_g(t)$$



12