Vorlesung Systemtheorie und Regelungstechnik I (SR1) Albert-Ludwigs-Universität Freiburg – Sommersemester 2018

Übungsblatt 2: Modellierung und Simulation (zu Kapitel 2)

Prof. Dr. Moritz Diehl, Jochem De Schutter

1.	. Wir modellieren die Wassermenge $m(t)$ (in kg) in einem Waschbecken, in das durch einen Wasserhahn Wasser m	it der von
	uns steuerbaren Massenflussrate $u(t)$ (in kg/s) einläuft. Neben dem Zufluss $u(t)$ durch den Wasserhahn gibt es at	ach einen
	Ausfluss, da der Stöpsel offen ist. Der Ausfluss habe die Massenflussrate $k\sqrt{m(t)}$, wobei k eine als bekannt anger	nommene
	positive Konstante (mit Einheit $\sqrt{\text{kg/s}}$) ist. Wir gehen davon aus, dass die Kapazität des Waschbeckens unendlich	h groß ist
	und es somit nie zu einem Überlauf kommen kann.	5 Punkte)

- (a) Skizzieren Sie das Waschbecken mit seinen Ein- und Ablaufströmen.
- (b) Entscheiden Sie welchen Zustand oder welche Zustände x(t) Sie brauchen und das System vollständig beschreiben zu können. Überlegen Sie sich dafür welche Größen Sie neben Eingangssignal und den dynamischen Gleichungen noch benötigen um das Systemverhalten vorherzusagen.
- (c) Leiten Sie eine gewöhnliche Differentialgleichung (ODE) der Form $\dot{x}=f(x(t),u(t))$ her, die das dynamische Verhalten der Zustände x(t) beschreibt. Denken Sie an den Zu- und Abfluss des Wassers. Verwenden Sie die Anfangsbedingung $m(0)=m_0$, wobei m_0 eine als bekannt angenommene positive Konstante darstellt.
- 2. *Erweitern Sie den Aufbau aus der vorhergehenden Aufgabe um ein Auffangbecken, das die gesamte Wassermenge aufnimmt, die aus dem Waschbecken abfließt. Zudem soll nun ebenfalls die Verdunstung berücksichtigt werden. Die Verdunstungsrate einer Wassermenge m(t) betrage $v \cdot m(t)$, wobei v eine bekannte Konstante mit Einheit 1/s ist. Formulieren Sie die Differentialgleichungen, die die Wassermenge in den beiden Becken beschreibt. Verwenden Sie $m_1(t)$ für die Wassermenge im Waschbecken und $m_2(t)$ für die Wassermenge im Auffangbecken. Die bekannten Anfangswerte sind $m_1(0) = m_{01}$ und $m_2(0) = m_{02}$. (*2 Punkte)
- 3. (MATLAB) Die folgenden Aufgaben sollen Sie mit ein paar grundlegende MATLAB-Befehlen vertraut machen. Eine Dokumentation der einzelnen Funktionen erhalten Sie über den Befehl help oder im Suchfenster rechts oben der MATLAB-Oberfläche. (2 Punkte)
 - (a) Das MATrix LABoratory (MATLAB) ist auf das Rechnen mit Matrizen und Vektoren ausgelegt. Erstellen Sie folgende Matrizen im Command Window:

```
a = [1, 2; 3, 4], b = 1:5, eye(3), ones(2, 5), zeros(size(b))
```

- (b) Berechnen Sie a^2, b^2, a.^2, b.^2 im Command Window. Wieso funktioniert b^2 nicht?
- (c) Lesen Sie die erste Spalte von a mit Hilfe von d = a(:,1) aus und berechnen Sie die Ausdrücke: a*d, d*a, d*a
- (d) Erstellen Sie eine Funktion myfirstfunction mit den Argumenten a und b, die den Sinus der Variable b berechnet und ausgibt. Verwenden Sie in der Funktion auch den Befehl disp(['Hello', a, 'World']); und testen sie Ihre Funktion im Command Window mit myfirstfunction('MATLAB', 0) und myfirstfunction('numerical', pi). Wieso ist der Sinus von π nicht auch 0?
- 4. Wir möchten die Translationsbewegung eines starren Körpers im dreidimensionalen Raum modellieren. Dabei sollen auf den Körper einwirkende Kräfte unmittelbar berücksichtigt werden. Welche Größen würden Sie bei der Modellierung als Zustände wählen? Wie nennt man ein solches Modell in der Mechanik? (1 Punkt)
- 5. Wofür steht die Abkürzung LTI und was sind LTI-Systeme? (1 Punkt)