



[calculatoratoz.com](http://calculatoratoz.com)



[unitsconverters.com](http://unitsconverters.com)

# Odpowiedź w stanie przejściowym i ustalonym Formuły

Kalkulatory!

Przykłady!

konwersje!

Zakładka [calculatoratoz.com](http://calculatoratoz.com), [unitsconverters.com](http://unitsconverters.com)

Najszerzy zasięg kalkulatorów i rosniecie - **30 000+ kalkulatorów!**

Oblicz z inną jednostką dla każdej zmiennej - **W wbudowanej konwersji jednostek!**

Najszerzy zbiór miar i jednostek - **250+ pomiarów!**



Nie krępuj się UDOSTĘPNIJ ten dokument swoim  
znajomym!

[Zostaw swoją opinię tutaj...](#)



## Lista 19 Odpowiedź w stanie przejściowym i ustalonym Formuły

### Odpowiedź w stanie przejściowym i ustalonym ↗

#### System Drugiego Zamówienia ↗

##### 1) Czas narastania podany czas opóźnienia ↗

**fx**  $t_r = 1.5 \cdot t_d$

Otwórz kalkulator ↗

**ex**  $0.06s = 1.5 \cdot 0.04s$

##### 2) Czas narastania podany współczynnik tłumienia ↗

**fx** 
$$t_r = \frac{\pi - (\Phi \cdot \frac{\pi}{180})}{\omega_n \cdot \sqrt{1 - \zeta^2}}$$

Otwórz kalkulator ↗

**ex** 
$$0.137073s = \frac{\pi - (0.27\text{rad} \cdot \frac{\pi}{180})}{23\text{Hz} \cdot \sqrt{1 - (0.1)^2}}$$



### 3) Czas narastania przy tłumionej częstotliwości naturalnej

**fx**  $t_r = \frac{\pi - \Phi}{\omega_d}$

[Otwórz kalkulator !\[\]\(e78f798d4ea5c530c9db49e7d26e6b95\_img.jpg\)](#)

**ex**  $0.125507s = \frac{\pi - 0.27\text{rad}}{22.88\text{Hz}}$

### 4) Czas odpowiedzi systemu z tłumieniem krytycznym

**fx**  $C_t = 1 - e^{-\omega_n \cdot T} - \left( e^{-\omega_n \cdot T} \cdot \omega_n \cdot T \right)$

[Otwórz kalkulator !\[\]\(05be7c7a8995decd503647c99211f7c2\_img.jpg\)](#)

**ex**  $0.858732 = 1 - e^{-23\text{Hz} \cdot 0.15\text{s}} - \left( e^{-23\text{Hz} \cdot 0.15\text{s}} \cdot 23\text{Hz} \cdot 0.15\text{s} \right)$

### 5) Czas odpowiedzi w przypadku nietłumionym

**fx**  $C_t = 1 - \cos(\omega_n \cdot T)$

[Otwórz kalkulator !\[\]\(fe3aebe81acea8d45108cd2768939da7\_img.jpg\)](#)

**ex**  $1.952818 = 1 - \cos(23\text{Hz} \cdot 0.15\text{s})$



**6) Czas odpowiedzi w przypadku przetłumienia** ↗

fx

Otwórz kalkulator ↗

$$C_t = 1 - \left( \frac{e^{-\left(\zeta_{\text{over}} - \left(\sqrt{\left(\zeta_{\text{over}}^2\right) - 1}\right)\right) \cdot (\omega_n \cdot T)}}{2 \cdot \sqrt{\left(\zeta_{\text{over}}^2\right) - 1} \cdot \left(\zeta_{\text{over}} - \sqrt{\left(\zeta_{\text{over}}^2\right) - 1}\right)} \right)$$

ex

$$0.807466 = 1 - \left( \frac{e^{-\left(1.12 - \left(\sqrt{\left((1.12)^2\right) - 1}\right)\right) \cdot (23\text{Hz} \cdot 0.15\text{s})}}{2 \cdot \sqrt{\left((1.12)^2\right) - 1} \cdot \left(1.12 - \sqrt{\left((1.12)^2\right) - 1}\right)} \right)$$

**7) Czas przeregulowania wartości szczytowej w systemie drugiego rzędu**

Otwórz kalkulator ↗

$$T_{\text{po}} = \frac{(2 \cdot k - 1) \cdot \pi}{\omega_d}$$

$$\text{ex } 1.235766\text{s} = \frac{(2 \cdot 5 - 1) \cdot \pi}{22.88\text{Hz}}$$



**8) Czas szczytu podany współczynnik tłumienia** ↗

**fx**  $t_p = \frac{\pi}{\omega_n \cdot \sqrt{1 - \zeta^2}}$

**Otwórz kalkulator** ↗

**ex**  $0.137279s = \frac{\pi}{23Hz \cdot \sqrt{1 - (0.1)^2}}$

**9) Czas zwłoki** ↗

**fx**  $t_d = \frac{1 + (0.7 \cdot \zeta)}{\omega_n}$

**Otwórz kalkulator** ↗

**ex**  $0.046522s = \frac{1 + (0.7 \cdot 0.1)}{23Hz}$

**10) Godziny szczytu** ↗

**fx**  $t_p = \frac{\pi}{\omega_d}$

**Otwórz kalkulator** ↗

**ex**  $0.137307s = \frac{\pi}{22.88Hz}$

**11) Liczba oscylacji** ↗

**fx**  $n = \frac{t_s \cdot \omega_d}{2 \cdot \pi}$

**Otwórz kalkulator** ↗

**ex**  $6.365281Hz = \frac{1.748s \cdot 22.88Hz}{2 \cdot \pi}$



## 12) Okres oscylacji ↗

**fx**  $T = \frac{2 \cdot \pi}{\omega_d}$

Otwórz kalkulator ↗

**ex**  $0.274615s = \frac{2 \cdot \pi}{22.88\text{Hz}}$

## 13) Pierwszy spadek szczytu ↗

**fx**  $M_u = e^{-\frac{2 \cdot \zeta \cdot \pi}{\sqrt{1-\zeta^2}}}$

Otwórz kalkulator ↗

**ex**  $0.531802 = e^{-\frac{2 \cdot 0.1 \cdot \pi}{\sqrt{1-(0.1)^2}}}$

## 14) Przekroczenie pierwszego szczytu ↗

**fx**  $M_o = e^{-\frac{\pi \cdot \zeta}{\sqrt{1-\zeta^2}}}$

Otwórz kalkulator ↗

**ex**  $0.729248 = e^{-\frac{\pi \cdot 0.1}{\sqrt{1-(0.1)^2}}}$

## 15) Ustawianie czasu, gdy tolerancja wynosi 2 procent ↗

**fx**  $t_s = \frac{4}{\zeta \cdot \omega_d}$

Otwórz kalkulator ↗

**ex**  $1.748252s = \frac{4}{0.1 \cdot 22.88\text{Hz}}$



**16) Ustawianie czasu, gdy tolerancja wynosi 5 procent** ↗

**fx**  $t_s = \frac{3}{\zeta \cdot \omega_d}$

**Otwórz kalkulator** ↗

**ex**  $1.311189s = \frac{3}{0.1 \cdot 22.88\text{Hz}}$

**Błąd stanu ustalonego** ↗**17) Błąd stanu ustalonego dla systemu typu 1** ↗

**fx**  $e_{ss} = \frac{A}{K_v}$

**Otwórz kalkulator** ↗

**ex**  $0.064516 = \frac{2}{31}$

**18) Błąd stanu ustalonego dla systemu typu 2** ↗

**fx**  $e_{ss} = \frac{A}{K_a}$

**Otwórz kalkulator** ↗

**ex**  $0.060606 = \frac{2}{33}$



**19) Błąd stanu ustalonego dla systemu typu zero** **Otwórz kalkulator** 

**fx** 
$$e_{ss} = \frac{A}{1 + K_p}$$

**ex** 
$$0.060606 = \frac{2}{1 + 32}$$



# Używane zmienne

- **A** Wartość współczynnika
- **C<sub>t</sub>** Odpowiedź czasowa dla systemu drugiego rzędu
- **e<sub>ss</sub>** Błąd stanu stałego
- **k** Wartość K
- **K<sub>a</sub>** Stały błąd przyspieszenia
- **K<sub>p</sub>** Pozycja stałej błędu
- **K<sub>v</sub>** Stała błędu prędkości
- **M<sub>o</sub>** Przekroczenie szczytu
- **M<sub>u</sub>** Szczyt niedociągnięcia
- **n** Liczba oscylacji (*Herc*)
- **T** Okres czasu dla oscylacji (*Drugi*)
- **t<sub>d</sub>** Czas zwłoki (*Drugi*)
- **t<sub>p</sub>** Godziny szczytu (*Drugi*)
- **T<sub>po</sub>** Czas przekroczenia szczytu (*Drugi*)
- **t<sub>r</sub>** Czas narastania (*Drugi*)
- **t<sub>s</sub>** Czas wiążania (*Drugi*)
- **ζ** Współczynnik tłumienia
- **ζ<sub>over</sub>** Współczynnik nadmiernego tłumienia
- **Φ** Przesunięcie fazowe (*Radian*)
- **ω<sub>d</sub>** Tłumiona częstotliwość naturalna (*Herc*)
- **ω<sub>n</sub>** Naturalna częstotliwość oscylacji (*Herc*)



# Stałe, funkcje, stosowane pomiary

- Stały: pi, 3.14159265358979323846264338327950288

Stała Archimedesa

- Stały: e, 2.71828182845904523536028747135266249

Stała Napiera

- Funkcjonować: cos, cos(Angle)

Cosinus kąta to stosunek boku sąsiadującego z kątem do przeciwnostokątnej trójkąta.

- Funkcjonować: sqrt, sqrt(Number)

Funkcja pierwiastka kwadratowego to funkcja, która jako dane wejściowe przyjmuje liczbę nieujemną i zwraca pierwiastek kwadratowy z podanej liczby wejściowej.

- Pomiar: Czas in Drugi (s)

Czas Konwersja jednostek 

- Pomiar: Kąt in Radian (rad)

Kąt Konwersja jednostek 

- Pomiar: Częstotliwość in Herc (Hz)

Częstotliwość Konwersja jednostek 



## Sprawdź inne listy formuł

- Projekt systemu sterowania  
Formuły 
- Modelowanie elektrycznego  
układu sterowania Formuły 
- Odpowiedź w stanie  
przejściowym i ustalonym  
Formuły 

Nie krępuj się UDOSTĘPNIJ ten dokument swoim  
znajomym!

### PDF Dostępne w

[English](#) [Spanish](#) [French](#) [German](#) [Russian](#) [Italian](#) [Portuguese](#) [Polish](#) [Dutch](#)

5/1/2024 | 4:24:22 PM UTC

[Zostaw swoją opinię tutaj...](#)

