

標準2次系のステップ応答

標準2次系のステップ応答 $c(t)$ とインパルス応答 $g(t)$ は減衰振動系の場合 ($0 \leq \zeta \leq 1$) 以下のようにそれぞれ記述される。

$$c(t) = 1 - \frac{e^{-\zeta\omega_n t}}{\sqrt{1-\zeta^2}} \sin(\omega_n \sqrt{1-\zeta^2} t + \phi), \quad \phi = \tan^{-1} \frac{\sqrt{1-\zeta^2}}{\zeta} \quad (1)$$

$$g(t) = \frac{\omega_n}{\sqrt{1-\zeta^2}} e^{-\zeta\omega_n t} \sin(\omega_n \sqrt{1-\zeta^2} t) \quad (2)$$

両者の間には $g(t) = \frac{dc(t)}{dt}$ が成立する。ステップ応答 $c(t)$ が最大行き過ぎとなる時間はインパルス応答 $g(t)$ が $g(t) = 0$ となる時間である。したがって、 $g(t)$ は $\omega_n \sqrt{1-\zeta^2} t = k\pi$, ($k = 0, 1, 2, \dots$) において $g(t) = 0$ となる。このとき、 $k = 1$ において最大行き過ぎ時間 t_p が以下のように得られる

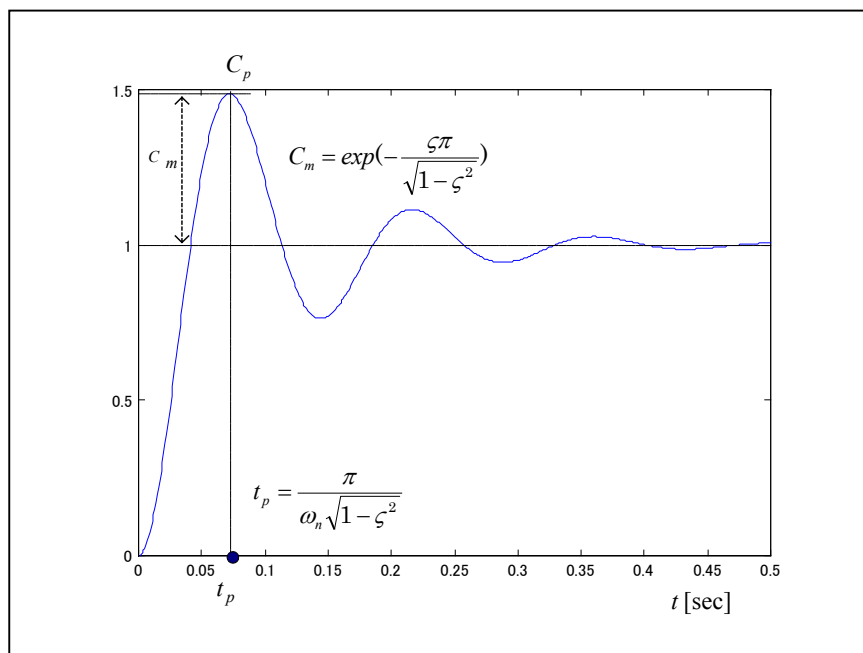
$$t_p = \frac{\pi}{\omega_n \sqrt{1-\zeta^2}} \quad (3)$$

また、 t_p を(1)式に代入すると $c(t)$ の最大値 C_p が

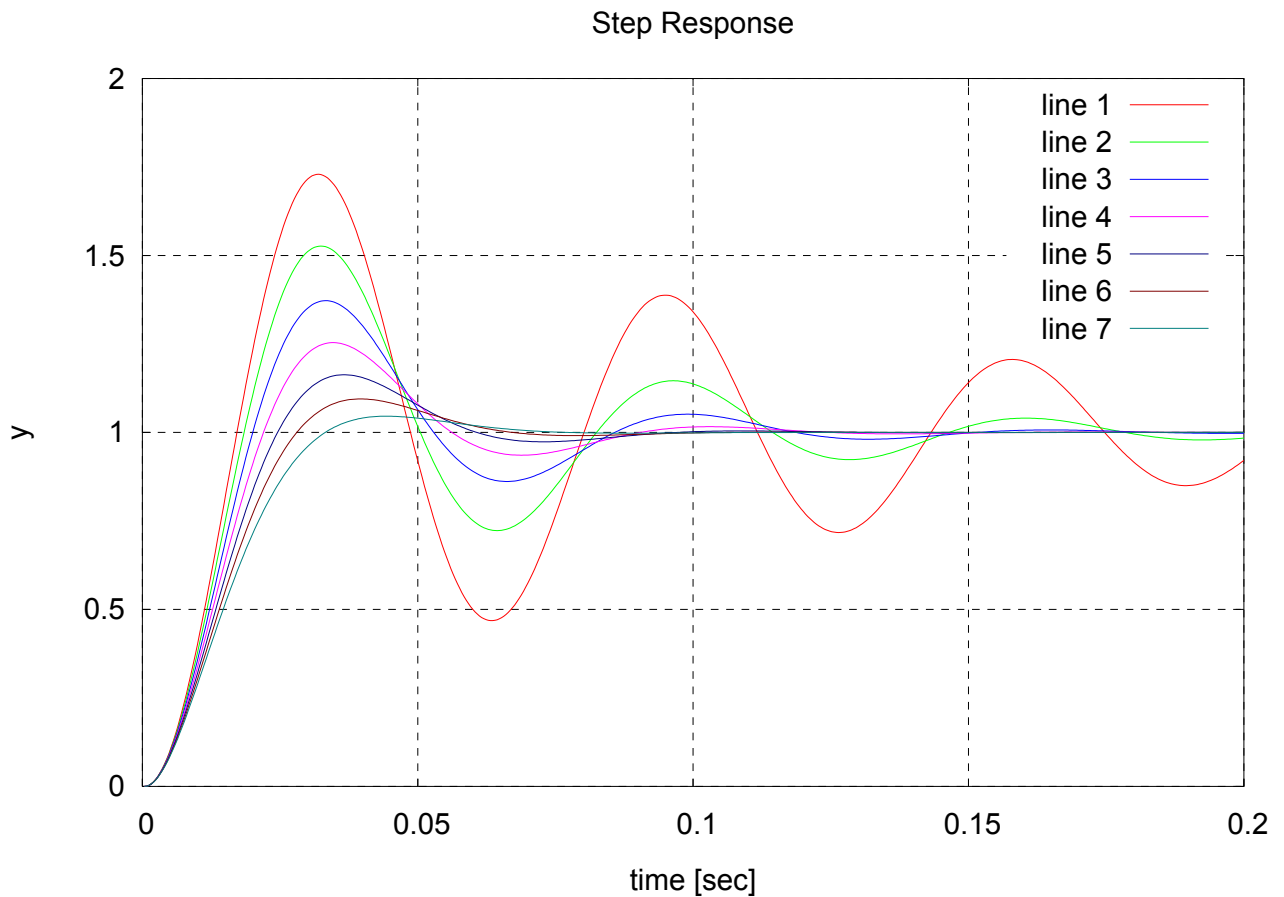
$$c_p = 1 - \frac{1}{\sqrt{1-\zeta^2}} \exp\left(-\frac{\zeta\pi}{\sqrt{1-\zeta^2}}\right) \sin(\pi + \phi) = 1 + \exp\left(-\frac{\zeta\pi}{\sqrt{1-\zeta^2}}\right) \quad (4)$$

となるので最大行き過ぎ量 C_m は

$$c_m = \exp\left(-\frac{\zeta\pi}{\sqrt{1-\zeta^2}}\right)$$



標準2次系のステップ応答 $c(t)$ の最大行き過ぎ量 C_m と最大行き過ぎ時間 t_p



標準 2 次系のステップ応答

標準 2 次系のステップ応答プログラムリスト

```

% second.m
% 標準 2 次系 (振動系) のステップ応答
clear;

wn=100;
N1=[wn^2];
for j=1:500,
    t(j)=j*4e-4;          % 0.2/500
end;
axis([0,0.2,0,2.0]),grid("on")
title('Step Response')
xlabel('time [sec]')
ylabel('y')

hold on
for i=1:7,
    zeta=0.1*i;
    D1=[1 2*zeta*wn wn^2];
    sys1=tf2sys(N1,D1);
    y=step(sys1,1,0.2,500);
    plot(t,y)
end;
hold off

```