

Tentissä saa olla mukana kirja: *Virkkunen: Säätiötekniikan matemaattikkaa.*

3. Määritä järjestelmän

$$\begin{cases} \mathbf{x}(k+1) = \begin{bmatrix} 1.2 & -0.2 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \mathbf{x}(k) + \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} u(k) \\ y(k) = [2 \ 0] \mathbf{x}(k) \end{cases}$$

1. Tarkastellaan seuraavia matriiseja:

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 1 & 3 & a \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 5 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{B} = \begin{bmatrix} 1 & -b \\ 0 & 3 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{I} \text{ on yksikkömatriisi}$$

- Määritä matriisi \mathbf{X} , joka toteuttaa yhtälön $\mathbf{AX} = \mathbf{I}$.
- Määritä matriisi \mathbf{X} , joka toteuttaa yhtälön $\mathbf{XA} = \mathbf{I}$.
- Laske \mathbf{B} :n ominaisarvot.
- Laske $(\mathbf{A}-\mathbf{B})^{-1}$.
- Laske $\exp(\mathbf{B})$ tarkasti.
- Laske $\mathbf{A}(\mathbf{I}-\mathbf{B})^{-1}$.

Mikäli jokin laskutoimituksista on mahdoton, perustele miksi näin on.

2. Laplace-muunna $f(t)$, kun:

- $f(t) = 2t^3 - \cos(6t) + e^{-2t} \sin(3t)$
- $f(t) = \begin{cases} \infty, & \text{kun } t = 2 \\ \int_0^t f(\tau) d\tau = 3 & \text{muulloin} \end{cases}$
- $f(t) = \frac{1-e^{-t}}{t}$

Käänteismuunna $F(s)$, kun:

- $F(s) = \frac{s+5}{s^2+9}$
- $F(s) = \frac{s^3}{(s+1)^3}$
- $F(s) = \frac{2}{s^2-4s+16}$

$$\begin{cases} \dot{x}_1(t) = 3x_1^2(t)\sqrt{x_2(t)} + u(t) \\ \dot{x}_2(t) = \sqrt{\frac{1}{x_1(t)x_2(t)}} - 1 \\ \dot{x}_3(t) = -x_3(t) \\ y(t) = -x_1(t) + 3x_2(t)x_3(t) \end{cases}$$

4. Systemiä kuvaa epälineaarinen tilaesitys:

a. Ratkaise tilojen ja lähtösuureen tasapainotilojen arvot ohjauksen tasapainotilan u , funktiona.

b. Linearisoi tilaesitys tasapainotilaan ja esitä linearisoitu tilaesitys yleisessä muodossa:

$$\begin{cases} \dot{\mathbf{x}}(t) = \mathbf{A} \mathbf{x}(t) + \mathbf{B} u(t) \\ y(t) = \mathbf{C} \mathbf{x}(t) \end{cases}$$

5. a. Ratkaise differentiaaliyhtälö Laplace-muunnoksen avulla:

$$y''(t) - 3y'(t) + 2y(t) = 2e^t, \quad y(0) = 0, \quad y'(0) = 1$$

b. Ratkaise differenssiyhtälö Z-muunnoksen avulla:

$$y(k+2) + 3y(k+1) + 2y(k) = 2^k, \quad y(0) = 0, \quad y(1) = 1$$