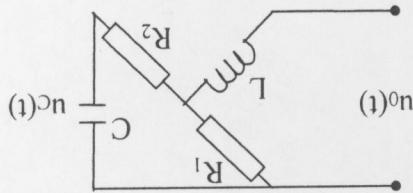


## KÄÄNNÄ!



tilaesitysmuodossa. (6 p.)

johda järjestelmää kuvaavaa ( $u_0(t)$ ) differentiaaliyhtälöä ( $\dot{u}_0(t)$ ) ja kirjoita malli Kuvan shakopirriassa tulomuuttujana on jännite  $u_0(t)$  ja lähtösignaali ma jännite  $u_C(t)$ .

### 3. Shakopirrit

(3 p.)

b) Selostaa yhdessä dimensiossa liikkumaan paiksevän, jousella kinteaan tukeneen kintiteyn massan dynaamisen kintyymisen sekä sanalisesi ettei kaavoin.

c) Selostaa, kuinka niihin dynamiikka määritetään. (3 p.)

a) Lisätä kurssilla esitetty mekanisien dynaamisten systeemien peruskomponentit ja

### 2. Mekaniset systeemit

f) Energiatase (1 p.)

e) Konservatiivinen järjestelmä (1 p.)

d) Mallin kertaluku (1 p.)

c) Hajautettujen parametreiden malli (1 p.)

b) AR-malli (1 p.)

a) Alkainvarianteitus (1 p.)

1. Selittää lyhyesti (esimerkkejä käytäen) seuravat kasitteet:

Tentti 16.12.2009 (RT, JP)

AS-74.3100 Dynaamiset järjestelmät

#### 4. Kemialliset järjestelmät

- a) Mitä ilmiötä kuvaa Arrheniuksen yhtälö? Mikä on tämän ilmiön merkitys tasapainoreaktioissa? (2 p.)
- b) Mitien reaktiovakioid (reaction constant) ja reaktionopeus (reaction rate) riippuvat toisistaan? Listaa ja selitä lyhyesti erilaisia riippuvuuksia näiden välillä. (2 p.)
- c) Mitä epälinnearisuuksia kemialliseten järjestelmien mallinnuksessa esiintyy? Mitä epälinnearisuuksia kemialliseten järjestelmien mallinnuksella korvatetaan sillä on? Voit käyttää vastauksesasi myös kavajoja, mutta pyritti lisäksi selittämään asia sanallisesti. (6 p.)
- yksinkertaistemällä bilineaariseilla mallilla. (2 p.)

#### 5. Stokastiset järjestelmät

Käytähan myös antamasssa palautetta kurssista! Linkki kurssipalautteeseen  
Loytyy kurssin Noppa-sivulta.