

فهرست مطالب

۱	پیش‌گفتار
فصل اول: «نمایش‌های مختلف سیستم‌های خطی تغییرناپذیر با زمان (LTI)»	
۳	درسنامه (۱): نمایش‌های مختلف یک سیستم
۳	مقدمه
۴	کنترل حلقه باز و کنترل حلقه بسته
۵	سیستم‌های خطی تغییرناپذیر با زمان
۷	نمایش معادله دیفرانسیل
۷	نمایش پاسخ ضربه
۷	نمایش تابع تبدیل
۱۰	نمایش دیاگرام بلوکی
۱۴	نمایش مسیر گذر سیگنال
۱۵	قاعده میسون
۲۶	نمایش فضای حالت
۳۳	تبدیل نمایش‌های مختلف سیستم به یکدیگر
۳۷	سیستم‌های کنترل پذیر و رؤیت‌پذیر
۳۹	تقریب خطی مدل‌های ریاضی غیرخطی
۴۰	درسنامه (۲): مدل‌سازی سیستم‌های دینامیکی
۴۰	متغیرهای اساسی سیستم
۴۲	کار، توان و انرژی
۴۳	مدل‌سازی امپدانسی سیستم‌های مکانیکی

فصل دوم: «تحلیل پایداری سیستم‌های LTI»

۵۲	درسنامه (۱): پایداری داخلی و پایداری ورودی - خروجی
۵۲	مقدمه
۵۲	مروری بر تبدیل لاپلاس
۵۴	خواص تبدیل لاپلاس
۵۶	پایداری داخلی و پایداری ورودی - خروجی
۵۷	ارتباط پایداری داخلی و پایداری BIBO
۵۹	شرایط لازم و کافی جهت پایداری
۶۵	درسنامه (۲): معیار پایداری روث هرویتز (R - H)
۷۱	پایداری مطلق و پایداری نسبی
۷۴	حالت‌های خاص در آرایه روث
۸۸	تحلیل پایداری به کمک فضای حالت

فصل سوم: «تحلیل پاسخ گذرا»

۹۱	درسنامه (۱): پاسخ گذرای سیستم‌های مرتبه ۱ و ۲
۹۱	مقدمه
۹۳	سیستم‌های مرتبه اول

۹۶	سیستم‌های مرتبه دوم
۹۶	بررسی حالت‌های مختلف سیستم الگوی مرتبه دوم
۱۰۵	تأثیر نسبت میرایی بر پاسخ پله سیستم مرتبه دوم
۱۱۵	مکان‌های هندسی خاص برای قطب‌های سیستم الگوی مرتبه دوم
۱۲۰	درسنامه (۲): پاسخ گذرای سیستم‌های مرتبه بالاتر
۱۲۰	اثر صفر بر پاسخ پله سیستم
۱۲۳	اثر تأخیر زمانی
۱۲۴	سیستم‌های مرتبه بالاتر
۱۲۷	آنالیز پاسخ گذرای سیستم در فضای حالت

فصل چهارم: «تحلیل پاسخ حالت دائمی»

۱۳۴	درسنامه (۱): محاسبه خطای حالت دائمی به ورودی‌های مرجع
۱۳۴	مقدمه
۱۳۵	محاسبه خطای حالت دائمی به ورودی‌های مرجع
۱۵۶	درسنامه (۲): محاسبه خطای حالت دائمی به ورودی اغتشاش
۱۵۷	اغتشاش ورودی و اغتشاش خروجی
۱۶۳	تحلیل پاسخ حالت دائمی به کمک نمایش فضای حالت

فصل پنجم: «ابزار گرافیکی تحلیل و طراحی در حوزه زمان»

۱۶۹	درسنامه: رسم نمودار و تحلیل پایداری با استفاده از مکان ریشه حلقه باز
۱۶۹	مکان هندسی ریشه‌ها
۱۷۲	رونده ترسیم مکان هندسی ریشه‌ها

فصل ششم: «ابزار گرافیکی تحلیل و طراحی در حوزه فرکانس»

۲۱۷	درسنامه (۱): نمایش‌های مختلف پاسخ فرکانسی
۲۱۷	پاسخ فرکانسی سیستم‌های LTI
۲۱۹	نمودار قطبی (Polar plot)
۲۳۷	نمودار نیکولز (لگاریتم دامنه بر حسب فاز)
۲۳۸	نمودار Bode
۲۶۸	درسنامه (۲): معیار پایداری نایکوئیست
۲۶۸	پایداری در حوزه فرکانس - معیار پایداری نایکوئیست
۲۶۹	خلاصه محک پایداری نایکوئیست
۲۹۳	درسنامه (۳): پایداری نسبی
۲۹۳	حد فاز و حد بهره
۳۱۶	پاسخ فرکانسی سیستم حلقة بسته

فصل هفتم: «مسئله کنترل و معرفی ساختارهای مختلف در یک سیستم کنترل خطی»

۳۲۶	درسنامه: معیارها و ساختارهای کنترلی
۳۲۶	مقدمه
۳۳۲	ساختارهای مختلف برای حل مسئله کنترل سیستم‌های خطی

فصل هشتم: «روش‌های جبران‌سازی کلاسیک»

درسنامه (۱): بررسی و مقایسه انواع کنترل‌کننده‌های کلاسیک ۳۴۰
مقدمه ۳۴۰
ساختار کنترل‌کننده‌های کلاسیک ۳۴۱
مقایسه جبران‌سازهای کلاسیک ۳۴۹
درسنامه (۲): انتخاب جبران‌کننده و طراحی پارامترهای آن با استفاده از معیارهای کنترلی در حوزه زمان و فرکانس ۳۵۱
انتخاب جبران‌کننده مناسب ۳۵۱
طراحی جبران‌کننده ۳۵۵
طراحی پایدارساز ۳۷۱
طراحی کنترل‌کننده PID به کمک جایابی قطب ۳۷۷
پیوست ۳۸۲
آزمون‌های خودسنجی ۳۸۸
سوالات آزمون دکتری ۹۸
پاسخنامه آزمون دکتری ۹۸
سوالات آزمون سراسری ۹۸ - مهندسی برق ۹۸
پاسخنامه آزمون سراسری ۹۸ - مهندسی برق ۹۸
سوالات آزمون سراسری ۹۸ - مهندسی مکانیک ۹۸
پاسخنامه آزمون سراسری ۹۸ - مهندسی مکانیک ۹۸
سوالات آزمون سراسری ۹۸ - مهندسی هوافضا ۹۸
پاسخنامه آزمون سراسری ۹۸ - مهندسی هوافضا ۹۸
سوالات آزمون سراسری ۹۸ - مهندسی ابزار دقیق و اتوماسیون ۹۸
پاسخنامه آزمون سراسری ۹۸ - مهندسی ابزار دقیق و اتوماسیون ۹۸
سوالات آزمون دکتری ۱۳۹۹
پاسخنامه آزمون دکتری ۱۳۹۹
سوالات آزمون کارشناسی ارشد ۱۳۹۹
پاسخنامه آزمون کارشناسی ارشد ۱۳۹۹
سوالات آزمون کارشناسی ارشد ۱۳۹۹
پاسخنامه آزمون کارشناسی ارشد ۱۳۹۹
سوالات آزمون کارشناسی ارشد ۱۳۹۹
پاسخنامه آزمون کارشناسی ارشد ۱۳۹۹
سوالات آزمون کارشناسی ارشد ۱۳۹۹
پاسخنامه آزمون کارشناسی ارشد ۱۳۹۹
سوالات آزمون دکتری ۱۴۰۰
پاسخنامه آزمون دکتری ۱۴۰۰
منابع و مراجع ۴۶۴