

機械知能工学科
工学総合演習Ⅱ・制御メカトロ
第K05回 EP-05/Rev 15-1.0

制御・電子回路への ラプラス変換の応用

工学部 機械知能工学科
熊谷正朗
kumagai@mail.tohoku-gakuin.ac.jp

東北学院大学工学部
ロボット開発工学研究室 **RDE**

今回の到達目標

○ラプラス変換による制御メカトロ解析

- ◇ラプラス変換の制御メカトロでの有用性を説明できる。
 - ・制御対象、運動方程式の変換
 - ・コンデンサ、コイルの抵抗との統合
- ◇基本的なラプラス変換、および複素数計算ができる。
- ◇ラプラス変換を用いた周波数応答の計算ができる。

ラプラス変換

○微分を文字にできる変換

- ◇ラプラス変換、逆変換の数学的計算: スキップ
- ◇計算済みの表を用いた変換、逆変換
 - ・ $1 \Leftrightarrow (1/s)$ 、 $t \Leftrightarrow (1/s^2)$ 、 $e^{-at} \Leftrightarrow 1/(s+a)$
 - ・ $\cos(\omega t) \Leftrightarrow s/(s^2+\omega^2)$ $a \cdot f(t) + b \cdot g(t) \Leftrightarrow a \cdot F(s) + b \cdot G(s)$
 - ・ $\sin(\omega t) \Leftrightarrow \omega/(s^2+\omega^2)$ $a \cdot F(s) + b \cdot G(s)$
 - ・ $\sin(\omega t + \phi) \Leftrightarrow (s \sin \phi + \omega \cos \phi)/(s^2+\omega^2)$
- ◇ $f(t) \rightarrow F(s)$ のとき、 $df(t)/dt \rightarrow sF(s) - f(0)$
 - ・ **時間微分→sをかける** ※初期値ゼロ

ラプラス変換の活用

○微分方程式のs多項式化

- ◇運動方程式の変換

$$m \frac{d^2x(t)}{dt^2} + c \frac{dx(t)}{dt} + kx(t) = f(t)$$

$$\Rightarrow ms^2X(s) + csX(s) + kX(s) = F(s)$$

$$\rightarrow (ms^2 + cs + k)X(s) = F(s)$$
- ◇伝達関数: ラプラス変換表記での入力→出力

$$G(s) = \frac{X(s)}{F(s)} = \frac{1}{ms^2 + cs + k}$$

ラプラス変換の活用

○制御工学とラプラス変換

- ◇古典制御理論の基本表現
 - ・伝達関数 ← システムの微分方程式
 - ・周波数応答
 - ・ボード線図
 - ・安定判別
 - ・ラウス・フルビッツの方法
 - ・ナイキスト線図・根軌跡法

ラプラス変換の活用

○電子回路とラプラス変換 →特性はMB06

- ◇抵抗・コンデンサ・コイルの統一表現
 - ・ $e(t) = R i(t) \Rightarrow E(s) = R I(s)$
 - ・ $e(t) = \frac{1}{C} \int i(t) dt \Rightarrow E(s) = \frac{1}{Cs} I(s)$
 - ・ $e(t) = L \frac{di(t)}{dt} \Rightarrow E(s) = Ls I(s)$
- ・ 全て $E(s) = ? I(s)$ の形
→ $Z(s) = E(s)/I(s)$ とすると抵抗と同型

ラプラス変換の活用

○インピーダンスの計算

- ◇インピーダンス $Z(j\omega)$ [Ω] j : 虚数単位
 - ・ 抵抗: R コンデンサ: $1/Cs$ コイル: $Ls \rightarrow$
 - ・ 抵抗: R コンデンサ: $1/j\omega C$ コイル: $j\omega L$
 - ・ $\omega = 2\pi f$: 角周波数[rad/s] f : 周波数[Hz]
- ・ 抵抗と同じように計算できる
- 例) 直列合成、並列合成、分圧
 - 直: $Z = Z_1 + Z_2$ 並: $Z = (Z_1 Z_2)/(Z_1 + Z_2)$
- ・ オペアンプによる回路もインピーダンスでOK

ラプラス変換の活用

○反転増幅型回路

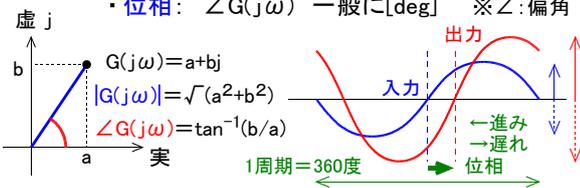
- ◇式は同じ形
 - ・ $V_o(s) = -(Z_2/Z_1) V_i(s)$
 - 伝達関数 $G(s) = V_o(s)/V_i(s) = -Z_2/Z_1$
- ◇組み合わせと回路
 - ・ $Z_1 = R_1$ $Z_2 = R_2$ → 反転増幅
 - ・ $Z_1 = R_1$ $Z_2 = R_2 // C$ → ローパスフィルタ
 - ・ $Z_1 = R_1 + C$ $Z_2 = R_2$ → ハイパスフィルタ
 - ・ $Z_1 = R_1 + C$ $Z_2 = R_2 // C$ → バンドパスF

周波数応答

○ $G(j\omega) = G(2\pi f j)$ → 復習: MB07

◇ ある周波数 f における特性 を周波数に対して

- ・ 増幅率: $|G(j\omega)| = \text{出力振幅} \div \text{入力振幅}$
→ ゲイン: $20 \log_{10} |G(j\omega)|$ [dB]
- ・ 位相: $\angle G(j\omega)$ 一般に [deg] ※ \angle : 偏角

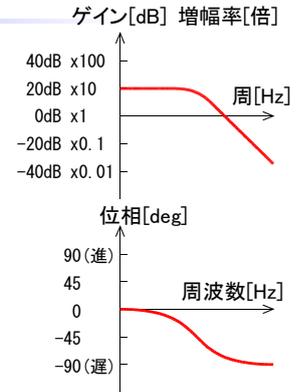


周波数応答

○ボード線図

◇ 周波数に対する特性のグラフ

- ・ 増幅率: $|G(j\omega)|$ ゲイン [dB]
- ・ 位相: $\angle G(j\omega)$
- ・ 横軸周波数は対数が一般的



周波数応答

○複素数の計算

◇ 四則演算類: 略 ◇ 大きさ、偏角: 前述

◇ $\frac{a+bj}{c+dj} = \frac{(a+bj)(c-dj)}{(c+dj)(c-dj)} = \frac{(ac+bd) + (bc-ad)j}{c^2+d^2}$
有理化

◇ 積、商の大きさと偏角: $G=(a+bj)$ $H=(c+dj)$

- ・ $|GH| = |G| \cdot |H|$ $\angle(GH) = \angle G + \angle H$
- ・ $|G/H| = |G| / |H|$ $\angle(G/H) = \angle G - \angle H$

◇ Excelを使う場合: 複素数関数群

IMPRODUCT IMABS IMARGUMENT 等

周波数応答

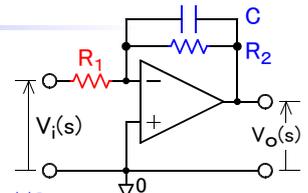
○1次ローパスF

◇ $G(s) = V_o(s)/V_i(s) = -(Z_2/Z_1)$

$Z_1 = R_1$ $Z_2 = R_2 // C$

・ $R_2 // C = \frac{R_2(1/j\omega C)}{R_2 + (1/j\omega C)} = \frac{R_2}{j\omega CR_2 + 1}$

・ $G(s) = -\frac{R_2}{R_1(j\omega CR_2 + 1)} = -\frac{R_2}{R_1} \frac{1}{1 + j\omega CR_2}$

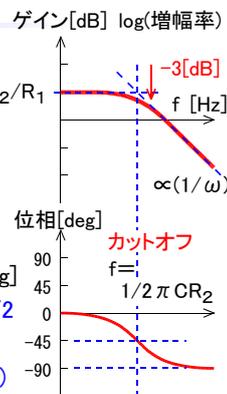


周波数応答: ローパスF

◇ $G(s) = -\frac{R_2}{R_1} \frac{1}{1 + j\omega CR_2}$
反転・増幅・ローパス特性

◇ローパス特性部

- ・ $\omega \rightarrow \text{小} \cong 1$ ($1/1+0$)
- ・ $\omega \rightarrow \text{大} \cong 1/(j\omega CR_2)$
 $| | = 1/(\omega CR_2)$ $\angle = -90[\text{deg}]$
- ・ $1 = \omega CR_2 \rightarrow 1/(1+j) = (1-j)/2$
 $| | = \sqrt{2}/2$ $\angle = -45[\text{deg}]$
 $1 = 2\pi f CR_2, f = 1/(2\pi CR_2)$



フィルタ回路の設計

○ローパスフィルタ

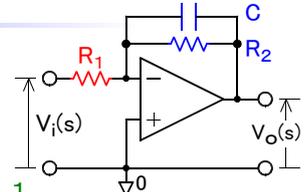
- ◇ フィルタの選択
- ◇ 特性式

◇ $G(s) = -\frac{R_2}{R_1} \frac{1}{1 + j\omega CR_2}$

◇ カットオフ周波数: $1/(2\pi CR_2)$

◇ 設計計算

- ・ 必要な増幅率 → R_2/R_1
- ・ カットオフ周波数 → $C \rightarrow R$ 再調整



演習問題(各自ノートに→答え合わせ)

バンドパスフィルタ

Page8以降を参考に、

$Z_1 = R_1 + C$ $Z_2 = R_2 // C$

であるバンドパスフィルタの伝達式を求めてみよ。

余裕があれば、ボード線図も作成してみよ。

演習問題(プチテスト)

○ローパスフィルタの設計

以下の条件でローパスフィルタをかねた増幅回路を設計せよ。

- ・ 増幅率: 1000倍 → 2段
- ・ 1段目のローパスカットオフ 1kHz
- ・ 2段目のローパスカットオフ 100Hz