

275F

275

F

نام:

نام خانوادگی:

محل امضا:

صبح جمعه

۹۳/۱۲/۱۵

دفترچه شماره ۱ از ۲



جمهوری اسلامی ایران
وزارت علوم، تحقیقات و فناوری
سازمان سنجش آموزش کشور

اگر دانشگاه اصلاح شود، ملکیت اصلاح می شود.

امام خمینی (ره)

آزمون ورودی

دوره های دکتری (نیمه متمرکز) داخل - سال ۱۳۹۴

مهندسی هوا فضا - دینامیک پرواز و کنترل

(کد ۲۳۳۴)

مدت پاسخگویی: ۱۵۰ دقیقه

تعداد سوال: ۴۵

عنوان مواد امتحانی، تعداد و شماره سوالات

ردیف	مواد امتحانی	تعداد سؤال	از شماره	تا شماره
۱	مجموعه دروس تخصصی (ریاضیات مهندسی - دینامیک پرواز - پیشرفته، کنترل پیشه)	۴۵	۱	۴۵

این آزمون نمره منفی دارد.

استفاده از ماشین حساب مجاز نیست.

اسفند ماه - سال ۱۳۹۳

حق چاپ، تکثیر و انتشار سوالات به هر روش (الکترونیکی و ...) پس از برگزاری آزمون، برای تمامی اشخاص حقیقی و حقوقی تنها با مجوز این سازمان مجاز می باشد و با متخلفین برابر مقررات رفتار می شود.

$$\begin{cases} y'' + \lambda y = 0 \\ y(0) = 0 \\ y(\pi) = y'(\pi) \end{cases}$$

۱- برای توابع ویژه و مقادیر ویژه مسئله روبرو، کدام گزینه صحیح است؟

(۱) $y_n(x) = \sin(\alpha_n x)$ با شرط $\tan(\alpha_n \pi) = 2\alpha_n$ ، $n = 0, 1, 2, 3, \dots$

(۲) $y_n(x) = \sin(\alpha_n x)$ با شرط $\tan(\alpha_n \pi) = \alpha_n$ ، $n = 0, 1, 2, 3, \dots$

(۳) $y_n(x) = \sin(\alpha_n x)$ با شرط $\tan(\alpha_n) = \alpha_n$ ، $n = 0, 1, 2, 3, \dots$

(۴) $y_n(x) = \sin(\alpha_n x)$ با شرط $\cot(\alpha_n \pi) = \alpha_n$ ، $n = 0, 1, 2, 3, \dots$

۲- پاسخ کراندار $w(x, t)$ مسئله مقدار اولیه کرانه‌ای زیر، کدام است؟

$$\begin{cases} \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} = \frac{\partial^2 w}{\partial t^2} & , \quad x > 0, \quad t > 0 \\ w(x, 0) = \frac{\partial w(x, 0)}{\partial t} = 0 & , \quad x \geq 0 \\ \frac{\partial w(0, t)}{\partial x} = \cos t & , \quad t \geq 0 \end{cases}$$

(۱) $-\sin\left(\frac{t-x}{2}\right)u(t-x)$ ، که در آن، u تابع پله واحد است.

(۲) $-\frac{1}{2}\sin(2t-2x)u(t-x)$ ، که در آن، u تابع پله واحد است.

(۳) $-\sin(t-x)u(t-x)$ ، که در آن، u تابع پله واحد است.

(۴) پاسخ کراندار ندارد.

۳- یک راه حل مسئله مقدار اولیه کرانه‌ای (با مرزی) به صورت زیر:

$$\begin{cases} u_{tt} - a^2 u_{xx} = f(x, t) & , \quad 0 < x < L, \quad t > 0 \\ u(x, 0) = g(x), u_t(x, 0) = h(x) \\ u(0, t) = 0 = u(L, t), \quad t > 0 \end{cases}$$

(f و g و h توابع تکه‌ای هموار داده شده‌اند) آن است که شرایط اولیه داده شده و توابع f معلوم و u

(مجهول) را بر حسب یک پایه متعامد مناسب $\{\phi_k(x)\}_{k=1}^{\infty}$ ، به صورت زیر بسط دهیم:

$$u(x, t) = \sum_{k=1}^{\infty} u_k(t) \phi_k(x), \quad f(x, t) = \sum_{k=1}^{\infty} f_k(t) \phi_k(x), \quad g(x) = \sum_{k=1}^{\infty} g_k \phi_k(x), \quad h(x) = \sum_{k=1}^{\infty} h_k \phi_k(x)$$

و سپس با قرار دادن این کاندیداها در معادلات مسئله داده شده، مجهولات $u_k(t)$ را بیابیم. در این صورت

پایه متعامد $\{\phi_k(x)\}_{k=1}^{\infty}$ ، کدام است؟

(۲) $\left\{ \cos \frac{k\pi x}{L} \right\}_{k=1}^{\infty}$

(۱) $\left\{ \sin \frac{k\pi x}{L} \right\}_{k=1}^{\infty}$

(۴) $\left\{ \cos \frac{(2k-1)\pi x}{2L} \right\}_{k=1}^{\infty}$

(۳) $\left\{ \sin \frac{(2k-1)\pi x}{2L} \right\}_{k=1}^{\infty}$

۴- سری فوریه سینوسی نیم دامنه تابع $f(x) = x \sin x$ ، $0 \leq x \leq \pi$ ، کدام است؟

$$\sum_{m=1}^{\infty} \frac{-16m}{\pi(\gamma m - 1)^{\gamma}(\gamma m + 1)^{\gamma}} \sin(\gamma m x) \quad (1)$$

$$\frac{\pi}{\gamma} \sin x + \sum_{m=1}^{\infty} \frac{-8m}{\pi(\gamma m - 1)^{\gamma}(\gamma m + 1)^{\gamma}} \sin(\gamma m x) \quad (2)$$

$$\frac{\pi}{\gamma} \sin x + \sum_{m=1}^{\infty} \frac{-16m}{\pi(\gamma m - 1)^{\gamma}(\gamma m + 1)^{\gamma}} \sin(\gamma m x) \quad (3)$$

$$\frac{\pi}{\gamma} \sin x + \sum_{m=1}^{\infty} \frac{-16m}{\pi(\gamma m - 1)^{\gamma}(\gamma m + 1)^{\gamma}} \sin(\gamma m - 1)x \quad (4)$$

۵- برای تابع $f(x) = x \cos x$ ، $0 < x < \pi$ ، سری فوریه کسینوسی نیم دامنه را در نظر می گیریم. سه جمله اول این سری، کدام است؟

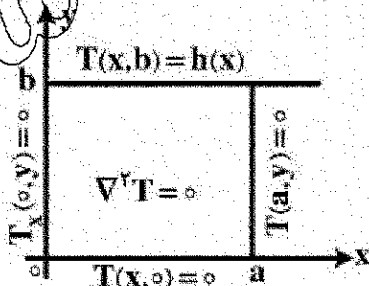
$$-\frac{\gamma}{\pi} + \pi \cos x - \frac{\gamma}{9\pi} \cos 2x \quad (1)$$

$$-\frac{\gamma}{\pi} + \cos x - \frac{\gamma}{9\pi} \cos 2x \quad (2)$$

$$-\frac{\gamma}{\pi} + \frac{\pi}{\gamma} \cos x - \frac{1}{9\pi} \cos 2x \quad (3)$$

$$-\frac{\gamma}{\pi} + \frac{\pi}{\gamma} \cos x - \frac{\gamma}{9\pi} \cos 2x \quad (4)$$

۶- در مسئله مقدار مرزی معادله دیفرانسیل لاپلاس زیر، پایه متعامد بسط تابع $h(x)$ داده شده به سری فوریه، کدام است؟



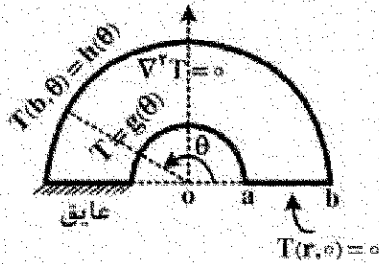
$$\left\{ \cos \frac{k\pi x}{\gamma a} \right\}_{k=1}^{\infty} \quad (1)$$

$$\left\{ \cos \frac{(\gamma k - 1)\pi x}{\gamma a} \right\}_{k=1}^{\infty} \quad (2)$$

$$\left\{ \sin \frac{(\gamma k - 1)\pi x}{\gamma a} \right\}_{k=1}^{\infty} \quad (3)$$

$$\left\{ \frac{1}{\gamma}, \cos \frac{\pi x}{a}, \cos \frac{\gamma \pi x}{a}, \dots, \cos \frac{k\pi x}{a}, \dots \right\} \quad (4)$$

- ۷- برای مسئله مقدار مرزی زیر، در مورد معادله دیفرانسیل لاپلاس در داخل یک نیم‌طوق، کاندید جواب به کدام صورت است؟



$$T(r, \theta) = \sum_{k=1}^{\infty} A_k r^k \sin(k\theta) \quad (1)$$

$$T(r, \theta) = \sum_{k=1}^{\infty} (A_k r^k + B_k r^{-k}) \sin\left(\frac{rk-1}{r}\right) \theta \quad (2)$$

$$\alpha_k = \left(\frac{rk-1}{r}\right), T(r, \theta) = \sum_{k=1}^{\infty} A_k r^{\alpha_k} \sin\left(\frac{rk-1}{r}\right) \theta \quad (3)$$

$$\alpha_k = \left(\frac{rk-1}{r}\right), T(r, \theta) = \sum_{k=1}^{\infty} (A_k r^{\alpha_k} + B_k r^{-\alpha_k}) \sin\left(\frac{rk-1}{r}\right) \theta \quad (4)$$

- ۸- در معادله رویه میخیال $(1+u_x^2)u_{yy} - uu_x u_y u_{xy} + (1+u_y^2)u_{xx} = 0$ جواب‌هایی به صورت $u(x, y) = F(x) + G(y)$ کدام هستند؟

$$u(x, y) = \frac{-1}{c} \ln \cos(cx + c_1) + c_2 + \frac{1}{c} \ln \cos(-cy + d_1) + d_2 \quad (1)$$

$$u(x, y) = \frac{1}{c} \ln \cos(cx + c_1) + c_2 + \frac{1}{c} \ln \cos(-cy + d_1) + d_2 \quad (2)$$

$$u(x, y) = \frac{-1}{c} \ln \cos(cx + c_1) + c_2 + \frac{1}{c} \ln \cos(cy + d_1) + d_2 \quad (3)$$

$$u(x, y) = \frac{1}{c} \ln \cos(cx + c_1) + c_2 + \frac{1}{c} \ln \cos(cy + d_1) + d_2 \quad (4)$$

- ۹- با فرض اینکه، جواب مسئله مقدار اولیه $\begin{cases} u_t - u_{xx} = 0 \\ u(x, 0) = \phi(x) \end{cases}$ برای $-\infty < x < \infty$ و ϕ تابع معلوم، به صورت

$$u(x, t) = \frac{1}{\sqrt{\pi t}} \int_{-\infty}^{\infty} \phi(\zeta) e^{\frac{-(x-\zeta)^2}{4t}} d\zeta$$

$$\phi(x) = \begin{cases} T_1, & x > 0 \\ T_2, & x < 0 \end{cases}$$

با فرض اینکه، T_1 و T_2 ثابت باشند، آنگاه کدام مورد، صحیح است؟

$$u(x, t) = \frac{T_1 + T_2}{2} + \frac{T_1 - T_2}{\sqrt{\pi}} \int_0^{\frac{x}{\sqrt{t}}} e^{-\alpha^2} d\alpha \quad (1)$$

$$u(x, t) = \frac{T_1 - T_2}{2} + \frac{T_1 + T_2}{\sqrt{\pi}} \int_0^{\frac{x}{\sqrt{t}}} e^{-\alpha^2} d\alpha \quad (2)$$

$$u(x, t) = (T_1 - T_2) \left(\frac{1}{2} + \frac{1}{\sqrt{\pi}} \int_0^{\frac{x}{\sqrt{t}}} e^{-\alpha^2} d\alpha \right) \quad (3)$$

$$u(x, t) = (T_1 + T_2) \left(\frac{1}{2} + \frac{1}{\sqrt{\pi}} \int_0^{\frac{x}{\sqrt{t}}} e^{-\alpha^2} d\alpha \right) \quad (4)$$

۱۰- مقدار انتگرال $I = \int_0^{\infty} \frac{(\ln x)^2}{1+x^2} dx$ کدام است؟

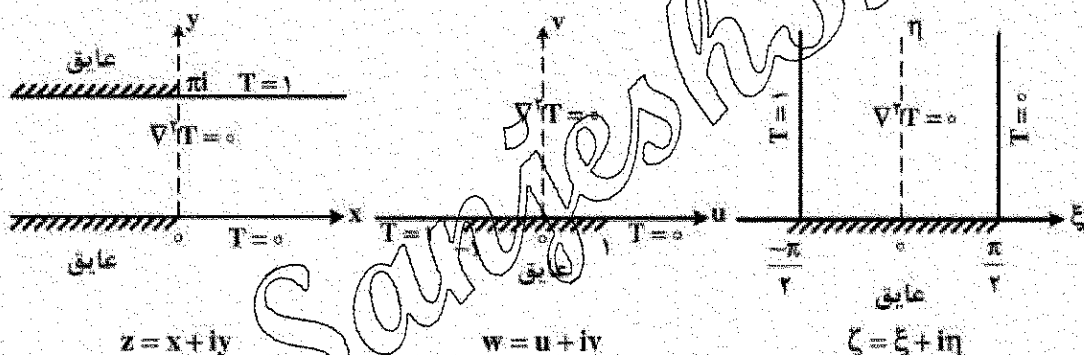
(۱) $\frac{\pi^2}{16}$

(۲) $\frac{\pi^2}{8}$

(۳) $\frac{\pi^2}{4}$

(۴) $\frac{\pi^2}{8} + \frac{\pi^2}{4}$

۱۱- سه مسئله مقدار مرزی زیر، برای معادله دیفرانسیل لاپلاس داده شده‌اند. جواب کراندار در نیمه نوار قائم و دو نگاهش مناسب از صفحه ζ به صفحه w و سپس از صفحه w به صفحه z که جواب‌های کراندار دو مسئله مقدار مرزی دیگر را بدهند، کدامند؟



(۱) $z = e^w, w = \sin \zeta, T(\xi, \eta) = \frac{1}{\pi} \left(\frac{\pi}{2} - \xi \right)$

(۲) $w = \text{Log} z, \zeta = \sin w, T(\xi, \eta) = \frac{1}{\pi} \left(\xi - \frac{\pi}{2} \right)$

(۳) $w = \text{Log} z, w = \sin \zeta, T(\xi, \eta) = \frac{1}{\pi} \left(\frac{\pi}{2} - \xi \right)$

(۴) $z = \text{Log} w, w = \sin \zeta, T(\xi, \eta) = \frac{1}{\pi} \left(\frac{\pi}{2} - \xi \right)$

۱۲- با انتگرال گیری از تابع مختلط $f(z) = \frac{e^{az}}{1+e^z}$ ($a < 1$ ثابت) روی کرانه مستطیل $|x| < R$.

در جهت مثلثانی، و سپس میل دادن $R \rightarrow \infty$ ، مقدار $\int_{-\infty}^{\infty} \frac{e^{ax}}{1+e^x} dx$ ، کدام است؟

(۲) $\frac{2\pi}{\sin(\pi a)}$

(۴) $\frac{2\pi}{\sinh(\pi a)}$

(۱) $\frac{\pi}{\sin(\pi a)}$

(۳) $\frac{\pi}{\sinh(\pi a)}$

۱۳- اگر $f(z)$ تابع تام، $|\operatorname{ch} z f(z)| \leq 1$ و $f(0) = 2$ ، آنگاه مقدار $f(\operatorname{Ln} 2)$ کدام است؟

(۱) صفر

(۲) $\frac{3}{4}$

(۳) ۱

(۴) $\frac{1}{5}$

۱۴- در صورتی که به ازای هر نقطه $z = re^{i\theta}$ در داخل دایره $\zeta = r_0 e^{i\phi}$ ، $0 \leq \phi < 2\pi$ ، داشته باشیم

$$f(re^{i\theta}) = \frac{r_0^2 - r^2}{2\pi} \int_0^{2\pi} \frac{f(r_0 e^{i\phi})}{|\zeta - z|^2} d\phi$$

حقیقی f باشد، آنگاه $u(r, \theta) = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} P(r_0, r, \phi - \theta) u(r_0, \phi) d\phi$ در این صورت، کدام یک از موارد

زیر، صحیح نیست؟

$$\frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} P(r_0, r, \phi - \theta) d\phi = 1 \quad (۱)$$

$$P(r_0, r, \phi - \theta) = \frac{r_0^2 - r^2}{r_0^2 + r^2 - 2r_0 r \cos(\phi - \theta)} \quad (۲)$$

(۳) تابع $P(r_0, r, \phi - \theta)$ همیشه مثبت است.

(۴) $P(r_0, r, \phi - \theta)$ تابعی زوج و دورهای (متناوب) از $(\phi - \theta)$ است.

۱۵- در مورد خودالحاق (self Adjoint) بودن معادله دیفرانسیل زیر، کدام عبارت صحیح است؟

$$xy'' + (1-x)y' + ay = 0$$

(۱) با ضرب در x خودالحاق می‌شود.

(۲) با ضرب در $\frac{1}{x}$ خودالحاق می‌شود.

(۳) با ضرب در e^{-x} خودالحاق می‌شود.

(۴) خودالحاق است.

۱۶- ویژگی‌های مود فلوگوئید (phugoid) در یک هواپیمای هواسر (گلايدر) در مقایسه با یک جنگنده چگونه است؟

- (۱) فرکانس نوسانات زیادتر و ضریب میرایی نسبی نیز زیادتر است.
- (۲) فرکانس نوسانات زیادتر و ضریب میرایی نسبی کمتر است.
- (۳) فرکانس نوسانات کمتر و ضریب میرایی نسبی زیادتر است.
- (۴) فرکانس نوسانات کمتر و ضریب میرایی نسبی نیز کمتر است.

۱۷- چنانچه یک هواپیمای متداول دارای ممان اینرسی رول (Roll) بالا باشد که ثابت زمانی رول (Roll) را افزایش دهد، کدام رابطه در خصوص تابع تبدیل خلبان می‌تواند موجب بهبود عملکرد حلقه کنترل زاویه Bank و پایداری عرضی هواپیما گردد؟

$$Y_p = \frac{ke^{-Ts}}{(Ts+1)} \quad (۲)$$

$$Y_p = k \frac{1}{Ts+1}$$

$$Y_p = ke^{-Ts}(Ts+1) \quad (۴)$$

$$Y_p = \frac{k}{(Ts+1)} \quad (۳)$$

۱۸- کدام عبارت درست است؟

- (۱) جهت چرخش اجزای دوران کشنده موتور هواپیما تأثیری در رفتار دینامیکی هواپیما ندارد.
 - (۲) چرخش اجزای دوران کننده موتور هواپیما تأثیری در رفتار دینامیکی هواپیما ندارد.
 - (۳) اگر یک وسیله پرنده قابل کنترل نباشد، سطح کیفیت پرواز III را خواهد داشت.
 - (۴) برای دستیابی به سطح I کیفیت پرواز لازم نیست که همه مبداهای پایدار باشند.
- ۱۹- در دینامیک حرکت طولی یک هواپیما، مود نوسانی سوم تحت اثر کدام یک از مشتقات پایداری زیر می‌تواند ایجاد گردد؟

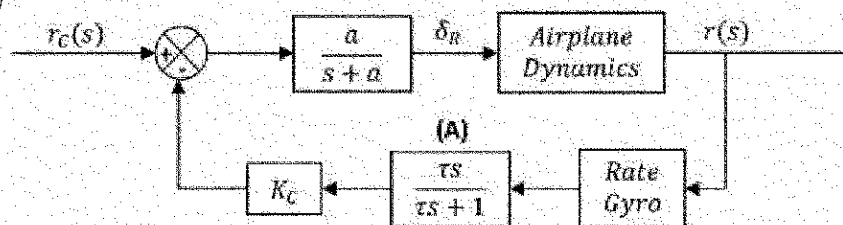
$$X_{\dot{w}} \quad (۴)$$

$$M_{\dot{w}} \quad (۳)$$

$$X_{\dot{u}} \quad (۲)$$

$$M_{\dot{u}} \quad (۱)$$

۲۰- هدف از اضافه نمودن فیلتر (A) در حلقه فیدبک Yaw Damper زیر چه است؟



- (۱) این فیلتر باعث می‌شود که در فرکانس‌های بالا حلقه فیدبک قطع شود.
 - (۲) این فیلتر باعث می‌شود که در فرکانس‌های پایین حلقه فیدبک قطع شود.
 - (۳) این فیلتر جهت حذف اغتشاشات جاپرو و افزایش سرعت پاسخ لازم است.
 - (۴) این فیلتر جهت تنظیم دامنه، سرعت پاسخ و کاهش خطای ماندگار لازم است.
- ۲۱- وجود کدام یک از عوامل زیر باعث کوپلینگ دینامیک طولی و عرضی نمی‌شود؟

$$I_{yz} \text{ و } I_{xy} \quad (۴)$$

$$I_{yz} \quad (۳)$$

$$I_{xz} \quad (۲)$$

$$I_{xy} \quad (۱)$$

۲۲- پایداری استاتیکی ملایم (Relaxed Static Stability) در مورد چه وسیله پرنده‌ای و به چه علت مطرح می‌شود؟

- (۱) هواپیماهای جنگنده، به جهت داشتن مانورپذیری بهتر
- (۲) هواپیماهای مسافری، به جهت افزایش قابلیت اطمینان
- (۳) هواپیماهای باری، به جهت کاهش ارتفاع پرواز
- (۴) هواپیماهای گلاایدر، به جهت کاهش مانورپذیری

۲۳- کدام یک از عبارات زیر در خصوص حساسیت رفتار دینامیکی طولی یک هواپیمای مسافربری متداول، درست است؟

- (۱) افزایش مقدار مشتق CD_{α} باعث کاهش استهلاك مود phugoid (ξ_{ph}) می‌گردد.
- (۲) با افزایش ممان اینرسی I_{yy} ، فرکانس مود short period ($w_{n.s.p.}$) افزایش می‌یابد.
- (۳) با افزایش فشار دینامیکی در یک ارتفاع مشخص، فرکانس مود short period ($w_{n.s.p.}$) کاهش می‌یابد.
- (۴) با افزایش راندمان ایرودینامیکی $\frac{CL}{CD}$ ، هواپیما، استهلاك مود phugoid (ξ_{ph}) کاهش می‌یابد.

۲۴- تابع تبدیل عرضی یک هواپیما به صورت $\frac{\phi(s)}{\delta_a(s)} = \frac{L\delta_a}{s(s-L_p)}$ است و خلبان به صورت $Y_p(s) = kc^{-Ts}$ مدل‌سازی شده، برای مقادیر $k < 0$:

- (۱) با بزرگ شدن مقدار k سیستم ناپایدار می‌شود.
- (۲) با بزرگ شدن مقدار k سیستم پایدار می‌شود.
- (۳) سیستم همیشه ناپایدار است.
- (۴) سیستم همیشه پایدار است.

۲۵- تفاوت نیروها و ممان‌های اختلالی طولی وارد بر یک هواپیمای الاستیک با نیروها و ممان‌های اختلال طولی وارد بر یک هواپیمای صلب در چه است؟

- (۱) وجود جملاتی که در برگرنده مشتقات ایرودینامیکی، متأثر از عدد ماخ و فشار دینامیکی‌اند.
- (۲) وجود جملاتی که مستقل از جرم و نحوه توزیع آن بوده و متأثر از زاویه حمله و نرخ زاویه حمله هستند.
- (۳) وجود جملاتی که در برگرنده مشتقات اینرسی، متأثر از شتاب‌های خطی، جانب مرکز و جاذبه‌اند.
- (۴) هیچ تفاوتی بین این نیروها و ممان‌ها وجود ندارد و تنها شکل هندسی و جنس سازه در محاسبه مشتقات لحاظ می‌شود.

۲۶- کدام یک از حلقه‌های کنترلی زیر کمترین تأثیر را در بهبود میرایی مود پرپود بلند دارد؟

- (۱) α -SAS (۲) Mach Hold (۳) Pitch Damper (۴) Altitude Hold

۲۷- کدام یک از عبارات زیر تعریف در درست زاویه سرشی جانبی (β) و زاویه حمله (α) را بیان می‌کند؟

$$\alpha = \arcsin\left(\frac{w}{V}\right) \quad , \quad \beta = \arcsin\left(\frac{V}{V_{20}}\right) \quad (1)$$

$$\alpha = \arctan\left(\frac{w}{u}\right), \quad \beta = \arcsin\left(\frac{V}{V_{\infty}}\right) \quad (7)$$

$$\alpha = \arctan\left(\frac{w}{u}\right), \quad \beta = \arctan\left(\frac{V}{u}\right) \quad (r)$$

$$\alpha = \arcsin\left(\frac{w}{V_{\infty}}\right), \quad \beta = \arctan\left(\frac{V}{u}\right) \quad (7)$$

۲۰- **تحقیق بررسی پایداری دینامیکی عرضی - سمتی یک هواپیمای متداول به روش انرژی می توان دید که مشتق**

الف) بیشتر از آنکه در اقلان انرژی مشارکت داشته باشد، انرژی به سیستم توزیع می‌کند، مشتق

ب) باعث کاهش سطح انرژی سیستم می‌گردد و مشتق (ج) مانند یک فنر

ایرودینامیکی عمل کرده و در طول زمان هم در تریق و هم در ائتلاف انرژی سیستم مشارکت می‌کند؟

(١) الف : Cyr. ⲉ, Cnβ ⲉ, Clβ ⲉ
(٢) الف : Cyr. ⲁ, Clβ ⲁ, ج : Cyβ ⲁ

(٣) الف : Cyβ , ب : Clβ , ج : Cnβ

۲۹ کدام عبارت درست است؟

(۱) خلیان یا تمرین کافی پیش از پرواز می‌چیز پرواز را به تغییر رفتار دانی هوایما خواهد بود.

(۲) جلبان در حین پرواز قادر به تغییر Reaction Time Delay خود می باشد.

۳) خلیان قادر به تغییر Reaction Time Delay خود نیست

(۴) خلیان همواره قادر به تغییر رفتار ذاتی هوایمان در حین پرواز است.

۳۰- کدام یک از عبارات زیر در خصوص Roll-Yaw Coupling و در بحث گویینگ اینرسی (Inertia

Coupling (درست است؟)

(۱) چنانچه $I_{xx} > I_{yy}$ بوده و پایداری عرضی پرنده نیز ضعیف باشد، رفتار میانه‌ای پرنده در اثر اغتشاش

در زاویه حمله (α) روبه ناپایداری حول محور $X_{stability}$ خواهد گذاشت.

(۲) چنانچه $I_{yy} > I_{xx}$ بوده و پایداری سمتی پرنده نیز ضعیف باشد، رفتار دینامیکی پرنده در امتداد y در

زاویه سمت (β) رو به ناپایداری حول محور $X_{stability}$ خواهد گذاشت.

(۳) چنانچه $I_{xx} > I_{yy}$ بوده و پایداری عرضی پرنده نیز ضعیف باشد، رفتار دینامیکی پرنده در اثر اغتشاش در

زاویه حمله (α)، زاویه بایانداری حول محور $Z_{stability}$ خواهد گذاشت.

(۴) چنانچه $I_{yy} > I_{xx}$ بوده و پایداری سمتی پرنده نیز ضعیف باشد، رفتار دینامیکی پرنده در اثر اغتشاش

در زاویه سمت (β) رویه ناپایداری حول محور $Z_{stability}$ خواهد گذاشت.

۳۱- کدام یک از تابع های هزینه زیر حداقل انرژی کنترلی در کوتاهترین زمان است؟

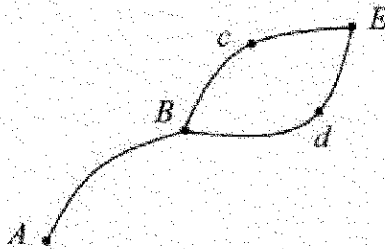
$$J = \int_{t_0}^{t_f} (1 + |u|) dt \quad (۱)$$

$$J = \int_{t_0}^{t_f} (1 + \frac{1}{\gamma} u^2) dt \quad (۲)$$

$$J = \int_{t_0}^{t_f} (1 + |u|)^2 dt \quad (۳)$$

$$J = \int_{t_0}^{t_f} (1 + \frac{1}{\gamma} u)^2 dt \quad (۴)$$

۳۲- با توجه به شکل، کدام یک از جملات زیر درست است؟



- (۱) اگر مسیر BcE بهینه باشد آنگاه ABCE بهینه است.
- (۲) اگر مسیر BDE بهینه باشد آنگاه ABDE بهینه است.
- (۳) اگر مسیر ABCE بهینه باشد آنگاه BcE بهینه است.
- (۴) اگر مسیر ABCE بهینه باشد لزوماً مسیر BcE بهینه نیست.

۳۳- در مورد کنترل پذیری و مشاهده پذیری سیستم زیر، کدام عبارت درست است؟

$$\begin{cases} \dot{x} = x_2 \\ \dot{x}_2 = u \end{cases} \quad y = x_1$$

- (۱) فقط کنترل پذیر است.
- (۲) فقط مشاهده پذیر است.
- (۳) نه کنترل پذیر است و نه مشاهده پذیر.
- (۴) هم کنترل پذیر است و هم مشاهده پذیر.

۳۴- در فانکشنال $J(x) = \int_{t_0}^{t_f} g(x(t), \dot{x}(t), t) dt$ چنانچه فرض شود که g تابع صریحی از x و \dot{x} و t باشد آنگاه

$$\text{جواب معادله اولیو: } \frac{\partial g}{\partial x} - \frac{d}{dt} \frac{\partial g}{\partial \dot{x}} = 0 \quad \text{کدام است؟}$$

- (۱) یک خط راست
- (۲) قسمتی از یک دایره
- (۳) قسمتی از یک تابع نمایی
- (۴) تابع خاصی را نمی توان به عنوان جواب مطرح کرد و بستگی به مورد خاص g دارد.

۳۵- تابع $x_1(t)$ را برای کمینه کردن تابعی $J(x) = \int_0^{\frac{\pi}{2}} (\dot{x}_1^2 + \dot{x}_2^2 + 2x_1x_2) dt$ با شرایط مرزی

$$x_1(0) = 0, x_1\left(\frac{\pi}{2}\right) = 1, x_2(0) = 0, x_2\left(\frac{\pi}{2}\right) = 1$$

$$x_1(t) = e^{-\frac{\pi}{2}} \frac{e^t - e^{-t}}{1 - e^{-\pi}} \quad (1)$$

$$x_1(t) = e^{-\frac{\pi}{2}} \frac{e^t - e^{-t}}{1 - e^{+\pi}} \quad (2)$$

$$x_1(t) = e^{-\frac{\pi}{2}} \frac{e^t + e^{-t}}{1 - e^{-\pi}} \quad (3)$$

$$x_1(t) = e^{-\frac{\pi}{2}} \frac{e^t + e^{-t}}{1 + e^{-\pi}} \quad (4)$$

۳۶- تابع $x(t)$ را برای کمینه کردن تابعی $J = \frac{1}{2} \int_0^2 \dot{x}(t) dt$ با شرایط مرزی

$$x(0) = 1, \dot{x}(0) = 1, x(2) = 0, \dot{x}(2) = 0$$

$$x(t) = \frac{1}{2} t^2 + t + 1 \quad (1)$$

$$x(t) = \frac{5}{2} t^2 + t + 1 \quad (2)$$

$$x(t) = \frac{1}{2} t^2 - \frac{5}{2} t + 1 \quad (3)$$

$$x(t) = \frac{1}{2} t^2 - \frac{5}{2} t^2 + t + 1 \quad (4)$$

۳۷- در مسئله $J = \int_0^1 \frac{1}{2} u^2 dt$ با فرض آنکه متغیرهای حالت و کنترل مقید نمی باشند،

در مورد متغیر شبه حالت $p_1(t)$ کدام عبارت صحیح است؟

(۱) مقداری ثابت است.

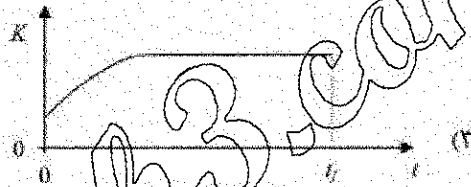
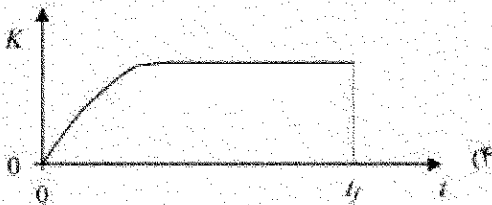
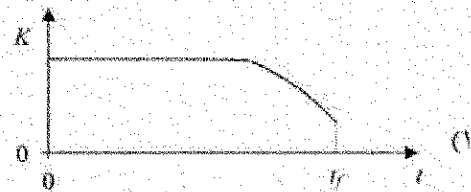
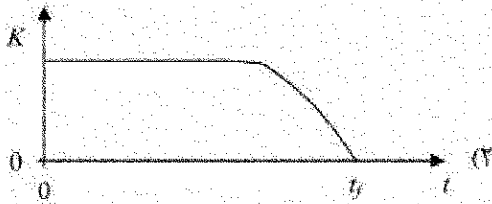
(۲) با u رابطه جبری دارد.

(۳) در تابع همبستگی وجود ندارد.

(۴) با متغیرهای حالت رابطه جبری دارد.

۳۸- رفتار زمانی بهره‌های سیستم حلقه بسته زیر مشابه کدام یک از موارد زیر است؟ سیستم کنترل پذیر و

$$\dot{\bar{x}} = A\bar{x} + B\bar{u} \quad , \quad J = \frac{1}{2} \int_0^{t_f} (\bar{x}^T Q \bar{x} + \bar{u}^T R \bar{u}) dt \quad , \quad Q, R > 0$$



۳۹- برای سیستم دینامیکی $\dot{x} = u$ هزینه برای کمینه کردن تابعی $J = \int_0^1 \{x^2 + u^2\} dt$ کدام است؟

$$x(1) = 0, \quad x(0) = 1$$

$$x(t) = \frac{\sinh 2(1-t)}{\sinh 2} \quad (1)$$

$$x(t) = \frac{\sin 2(1-t)}{\sin 2} \quad (2)$$

$$x(t) = \frac{\sinh(1-t)}{\sinh 1} \quad (3)$$

$$x(t) = \frac{\sin(1-t)}{\sin 1} \quad (4)$$

۴۰- شکل کلی تابع کنترل بهینه سیستم $\dot{x} = -\frac{1}{2} \delta x + u$ برای اینکه از شرایط اولیه دلخواه، سیستم را در

زمان دلخواه متوقف (یعنی $\dot{x}(t_f) = 0$) و تابع هزینه $J = \frac{1}{2} \int_0^{t_f} u^2 dt$ را بهینه کند، کدام است؟

$$u^* = Ae^t \quad (1)$$

$$u^* = Ae^{-t} \quad (2)$$

$$u^* = Ae^{-\frac{1}{2}t} \quad (3)$$

$$u^* = Ae^{-\frac{1}{2}t} \quad (4)$$

۴۱- برای کنترل سیستم $\dot{\bar{x}} = \bar{x} + u$ قانون کنترل حلقه بسته (با استفاده از معادله ریگاتی) که تابع هزینه زیر را بهینه کند کدام است؟

$$J(x) = \frac{1}{2} \int_0^{\infty} [x^T(t) + u^T(t)] dt$$

$$u^* = -x + \bar{x} \quad (۱)$$

$$u^* = -x - 2\bar{x} \quad (۲)$$

$$u^* = -x + (1 + \sqrt{2})\bar{x} \quad (۳)$$

$$u^* = -x - (1 + \sqrt{2})\bar{x} \quad (۴)$$

۴۲- شرط کنترل زمان - بهینه برای سیستم غیر خطی $\dot{\bar{x}}(t) = a(\bar{x}(t), t) + B(\bar{x}(t), t)\bar{u}$ با قید $-1 \leq u_i \leq 1$ کدام است؟

$$B = [\bar{b}_1(\bar{x}, t) \quad \bar{b}_2(\bar{x}, t) \quad \dots \quad \bar{b}_m(\bar{x}, t)] \quad \bar{u} = \begin{bmatrix} u_1 \\ \vdots \\ u_m \end{bmatrix} \quad \bar{p} \text{ متغیر شبه حالت}$$

(states Co-) سیستم است.

$$u_i^* = \begin{cases} +1 & \bar{p}^T \bar{b}_i < 0 \\ 0 & \bar{p}^T \bar{b}_i = 0 \quad (۱) \\ -1 & \bar{p}^T \bar{b}_i > 0 \end{cases}$$

$$u_i^* = \begin{cases} +1 & \bar{p}^T \bar{b}_i < 0 \\ \text{undetermined} & \bar{p}^T \bar{b}_i = 0 \quad (۲) \\ -1 & \bar{p}^T \bar{b}_i > 0 \end{cases}$$

$$u_i^* = \begin{cases} +1 & \bar{p}^T \bar{b}_i < 0 \\ 0 & \bar{p}^T \bar{b}_i = 0 \text{ باشد، } A = \frac{\partial a}{\partial \bar{x}} \text{ اگر سیستم خطی} \quad (۳) \\ -1 & \bar{p}^T \bar{b}_i > 0 \end{cases}$$

(۴) چون سیستم غیر خطی است، نمی توان برای این سیستم مقید قانون کنترلی به دست آورد.

۴۳- کنترل زمان - بهینه برای سیستم $\dot{x} = -\phi, \dot{\phi} = x + u$ با وجود قید $-1 \leq u \leq 1$ که سیستم را از هر شرایط دلخواه x_0 به مبدأ برساند، کدام است؟

$$u_1^* = \begin{cases} +1 & x < 0 \\ 0 & x = 0 \\ -1 & x > 0 \end{cases} \quad (1)$$

$$u_1^* = \begin{cases} -1 & x < 0 \\ 0 & x = 0 \\ +1 & x > 0 \end{cases} \quad (2)$$

$$u_1^* = \begin{cases} +1 & x < 0, \dot{x} > 0 \text{ یا } x > 0, \dot{x} < 0 \\ 0 & x = \dot{x} = 0 \\ -1 & x > 0, \dot{x} > 0 \text{ یا } x < 0, \dot{x} < 0 \end{cases} \quad (3)$$

$$u_1^* = \begin{cases} -1 & x < 0, \dot{x} > 0 \text{ یا } x > 0, \dot{x} < 0 \\ 0 & x = \dot{x} = 0 \\ +1 & x > 0, \dot{x} > 0 \text{ یا } x < 0, \dot{x} < 0 \end{cases} \quad (4)$$

۴۴- در مسئله حداقل مصرف سوخت برای یک سیستم با پارامترهای ثابت با کنترل مقید و شرایط زمان نهایی آزاد و شرایط نهایی ثابت (Fixed) کدام یک از موارد درست است؟

(۱) تابع هامیلتونین بر روی مسیر بهینه ثابت و غیر صفر است.

(۲) تابع هامیلتونین بر روی مسیر بهینه برابر صفر است.

(۳) شکل کنترل الزاماً به صورت Bang-Bang است.

(۴) شکل کنترل الزاماً شامل سه قسمت Bang-off-Bang است.

۴۵- در حالت عمومی کدام یک از عبارات زیر درست است؟

(۱) تابع کنترل بهینه $u^*(t)$ تأمین کننده می نیمم مطلق هامیلتونین است.

(۲) در صورت تأمین اصل می نیمم پونتریاگین، تابع کنترل بهینه پیوسته است.

(۳) تابع کنترل بهینه به صورت خطی با متغیرهای حالت سیستم تعریف می شود.

(۴) اصل می نیمم پونتریاگین تأمین کننده شرط لازم برای بهینگی است.

www.Sanjesh3.com

www.Sanjesh3.com