

**SULIT**



**BAHAGIAN PEPERIKSAAN DAN PENILAIAN  
JABATAN PENDIDIKAN POLITEKNIK DAN KOLEJ KOMUNITI  
KEMENTERIAN PENGAJIAN TINGGI**

**JABATAN AKADEMIK**

**PENILAIAN ALTERNATIF BERIKUTAN  
PELAKSANAAN PERINTAH KAWALAN BERSYARAT**

**SESI JUN 2020**

**KOD KURSUS : BASIC CONTROL SYSTEM (DEJ 30013)**

---

**NAMA PENYELARAS KURSUS : ROKIAH BINTI HASSAN**

**KAEDAH PENILAIAN : PEPERIKSAAN ONLINE**

**JENIS PENILAIAN : SOALAN OBJECIVE (10 SOALAN)  
SOALAN ESSAY STRUCTURE  
(2 SOALAN)**

**TARIKH PENILAIAN : 02 FEBUARI 2021**

**TEMPOH PENILAIAN : (1 JAM)**

---

**LARANGAN TERHADAP PLAGIARISM (AKTA 174)**

**PELAJAR TIDAK BOLEH MEMPLAGIAT APA-APA IDEA, PENULISAN, DATA  
ATAU CIPTAAN ORANG LAIN. PLAGIAT ADALAH SALAH SATU  
PENYELEWENGAN AKADEMIK. SEKIRANYA PELAJAR DIBUKTIKAN  
MELAKUKAN PLAGIARISM, PENILAIAN BAGI KURSUS BERKENaan AKAN  
DIMANSUHKAN DAN DIBERI GRED F DENGAN NILAI MATA 0.**

**(RUJUK BUKU ARAHAN-ARAHAN PEPERIKSAAN DAN KAEDAH PENILAIAN (Diploma) EDISI 6, JUN 2019,  
KLAUSA 17.3)**

**SECTION A : 20 MARKS**  
**BAHAGIAN A : 20 MARKAH**

**INSTRUCTION:**

This section consists of **TWENTY (20)** objective questions. Write your answers in the answer sheet form provided.

**ARAHAH :**

Bahagian ini mengandungi **DUA PULUH (20)** soalan objektif. Tulis jawapan anda di dalam helaian kertas yang disediakan.

CLO1  
C3

1. Calculate the values of poles for the transfer function given below:

*Kirakan nilai kutub bagi rangkap pindah yang diberikan dibawah:*

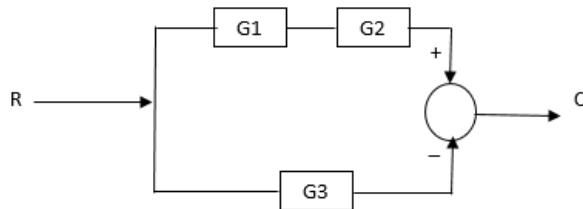
$$T(s) = \frac{(3 + s)}{s(7 - s)}$$

- A.  $s = 0, s = 3$
- B.  $s = -3, s = 7$
- C.  $s = 0, s = 7$
- D.  $s = -3, s = 0$

CLO1  
C3

2. Solve the block diagram below.

*Selesaikan gambarajah blok di bawah.*



- A.  $\frac{C}{R} = G_1 + G_2 + G_3$
- B.  $\frac{C}{R} = G_1G_2 - G_3$
- C.  $\frac{C}{R} = G_1 + G_2 - G_3$
- D.  $\frac{C}{R} = G_1G_2 + G_3$

- CLO1      3. Three blocks with gains of 4 , 6 and 8 are connected in parallel. Calculate the total gain of the arrangement.

*Tiga blok dengan gandaan 4, 6 dan 8 disambung secara selari.Kira jumlah gandaan bagi susunan tersebut adalah*

- A. 18
- B. 32
- C. 196
- D. 52

- CLO1      4. Based on the figure A4, how many forward paths are there?

*Berdasarkan kepada rajah A4, tunjuk berapakah bilangan laluan hadapan?*

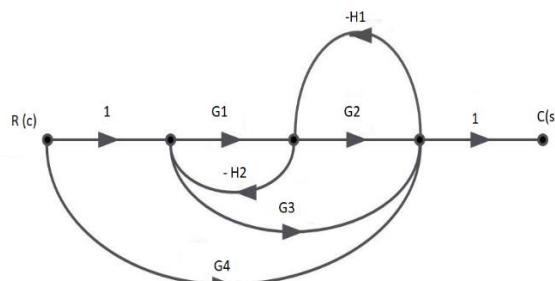


Figure A4 / Rajah A4

- A. 1
- B. 2
- C. 3
- D. 4

- CLO1      5. A system produces the following equation.Calculate the damping ratio ( $\xi$ ) for the system.

*Satu sistem menghasilkan persamaan berikut,kirakan nisbah redaman ( $\xi$ ) untuk sistem berikut.*

$$G(s) = \frac{100}{s^2 + 8s + 100}$$

- A. 0.2
- B. 0.4
- C. 0.8
- D. 8

**For question 6 and 7, please refer to figure A6.**

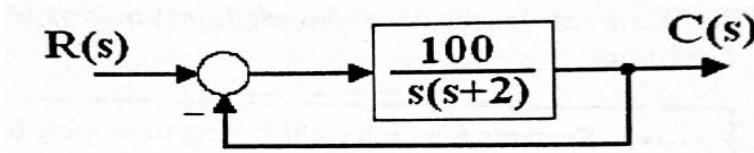


Figure A6/Rajah A6

- CLO1  
C3
6. Based on figure A6, calculate the value of settling time ( $T_s$ ) when it is subjected by unit step input.

*Berdasarkan Rajah A6, kirakan nilai masa pengenapan ( $T_s$ ) apabila diberi dengan masukan langkah unit.*

- A. 0.36 sec                    C. 0.40 sec  
 B. 0.67 sec                    D. 0.04 sec

7. For the system as show in figure A6 , calculate the percentage of maximum overshoot (%)  $M_p$  when it is subjected by unit step input.

CLO1  
C3

*Bagi sistem yang ditunjukkan pada rajah A6, kirakan peratus lajakan maksimum (%)  $M_p$  apabila ia diberi dengan masukan langkah unit.*

- A. 0.733%                    C. 5.66%  
 B. 0.337%                    D. 9.47%

8. By referring to figure A8, calculate the output value of PID controller when  $K_p = 6$  and  $K_D = 0.4$  with  $p(0) = 25\%$ .

CLO1  
C3

*Berdasarkan kepada rajah A8,kirakan nilai keluaran bagi pengawal PD apabila  $K_p = 6$  dan  $K_D = 0.4$  dengan  $p(0) = 25\%$ .*

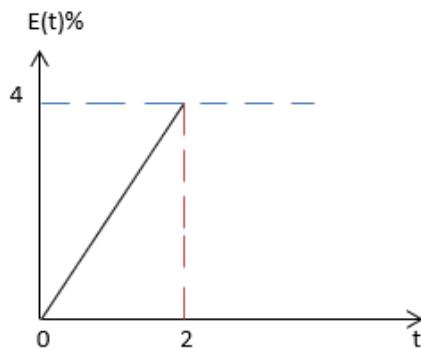


Figure A8 / Rajah A8

- A.  $12t + 5.05s$
- B.  $10 + 5t$
- C.  $10t + 5.05$
- D.  $12t + 5.05$

9. Mathematically, the proportional control mode is expressed as :

*Secara matematik, pengawal mod jenis berkadarannya dinyatakan sebagai:*

CLO1  
C3

$$P(t) = K_P e^{(t)} + P_0$$

*Expose  $K_P$  / Dedahkan maksud  $K_P$*

- A. Proportional gain constant / *Pemalar gandaan berkadarannya*
- B. Proportional control mode / *Mod kawalan berkadarannya*
- C. Proportional error detector / *Pengesan takat berkadarannya*
- D. Proportional band output / *Kebenarsn ruang berkadarannya*

10. The range of measured variable for a certain control system is 2mV to 10mV and the set point is 7mV. Calculate the error in percentage of span when the measured variable is 6.5mV.

CLO1  
C3

*Julat pembolehubah yang telah diukur untuk satu sistem kawalan tertentu ialah 2mV kepada 10mV dan setpointnya ialah 7mV. Hitung ralat dalam peratus span apabila pemboleh ubah yang telah diukur ialah 6.5mV.*

- A. 0.6225%
- B. 70%
- C. 6.25%
- D. 53.3%

**SECTION B : 30 MARKS**  
**BAHAGIAN B : 30 MARKAH**

**INSTRUCTION:**

This section consists of **TWO (2)** structured questions. Answer **ALL** questions.

**ARAHAN:**

Bahagian ini mengandungi **DUA(2)** soalan berstruktur. Jawab semua soalan.

CLO1

**QUESTION 1**

C3

Solve transfer function of the system shown in the figure B1 by using Block Reduction Method..

**SOALAN 1**

Selesaikan rangkap pindah bagi sistem yang ditunjukkan di Rajah B1 dengan menggunakan Kaedah Pengecilan Blok Diagram.

[15 marks]  
[15 markah]

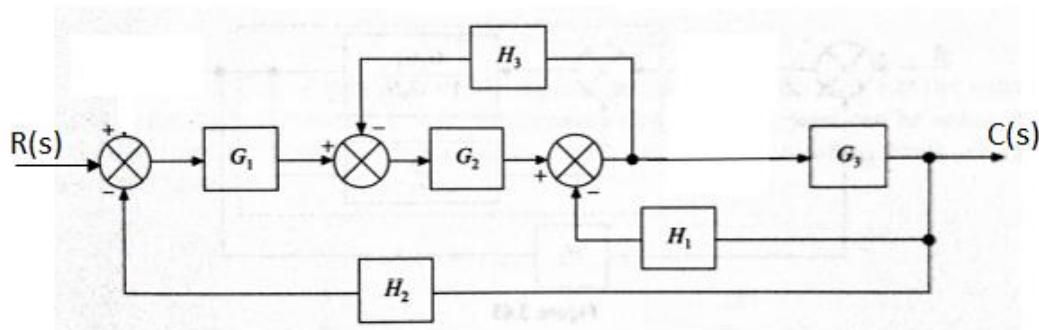


Figure B1 / Rajah B1

CLO2  
C3

**QUESTION 2**

The system shown in figure B2 (a) when subjected to a unit step input with the output response shown in figure B2 (b). Calculate the value of K and T from the response curve.

**SOALAN 2**

*Sistem yang ditunjukkan pada rajah B2 (a) apabila dikenakan masukan unit Langkah, tindak balas keluaran ditunjukkan pada rajah B2 (b). Kirakan nilai K dan T dari keluk tindak balas.*

[15 marks]  
[15 markah]

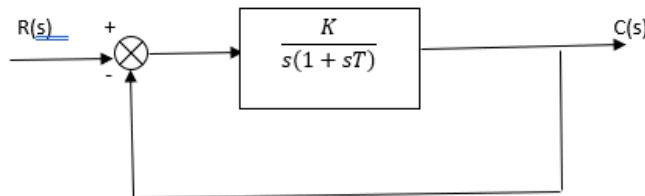


Figure B2 (a) / Rajah B2 (a)

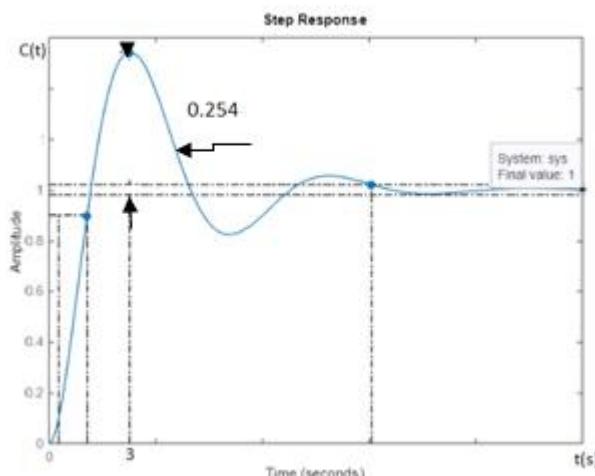


Figure B2 (b) / Rajah B2 (b)

**SOALAN TAMAT**

### Standard Laplace Transform Pairs

$f(t) = \mathcal{L}^{-1}\{F(s)\}(t)$	$F(s) = \mathcal{L}\{f(t)\}(s) = \int_0^{\infty} e^{-st} f(t) dt$
$1$	$\frac{1}{s}, \quad s > 0$
$t^n, \quad n \text{ an integer}$	$\frac{n!}{s^{n+1}}, \quad s > 0$
$e^{at}$	$\frac{1}{s-a}, \quad s > a$
$\sin bt$	$\frac{b}{s^2 + b^2}, \quad s > 0$
$\cos bt$	$\frac{s}{s^2 + b^2}, \quad s > 0$
$e^{at} f(t)$	$F(s-a)$
$e^{at} t^n, \quad n \text{ an integer}$	$\frac{n!}{(s-a)^{n+1}}, \quad s > a$
$e^{at} \sin bt$	$\frac{b}{(s-a)^2 + b^2}, \quad s > a$
$e^{at} \cos bt$	$\frac{(s-a)}{(s-a)^2 + b^2}, \quad s > a$
$t \sin bt$	$\frac{2bs}{(s^2 + b^2)^2}, \quad s > 0$
$t \cos bt$	$\frac{s^2 - b^2}{(s^2 + b^2)^2}, \quad s > 0$
$y' = \dot{y} = \frac{dy}{dt}$	$sY(s) - y(0)$
$y'' = \ddot{y} = \frac{d^2y}{dt^2}$	$s^2Y(s) - sy(0) - \dot{y}(0)$

BLOCK DIAGRAM REDUCTION TABLE

Case	Original structure	Equivalent structure
1		
2		
3		
4		
5		
6		
7		
8		