الحل:

بكتابة المعادلات التفاضلية بالنسبة ل θ_1 وبالنسبة ل θ_2 على التوالي ينتج أن:

$$T_1 = (J_1 s^2 + K)\theta_1 - K\theta_2$$
$$\theta = K\theta_1 + (Js^2 + Fs + K)\theta_2$$

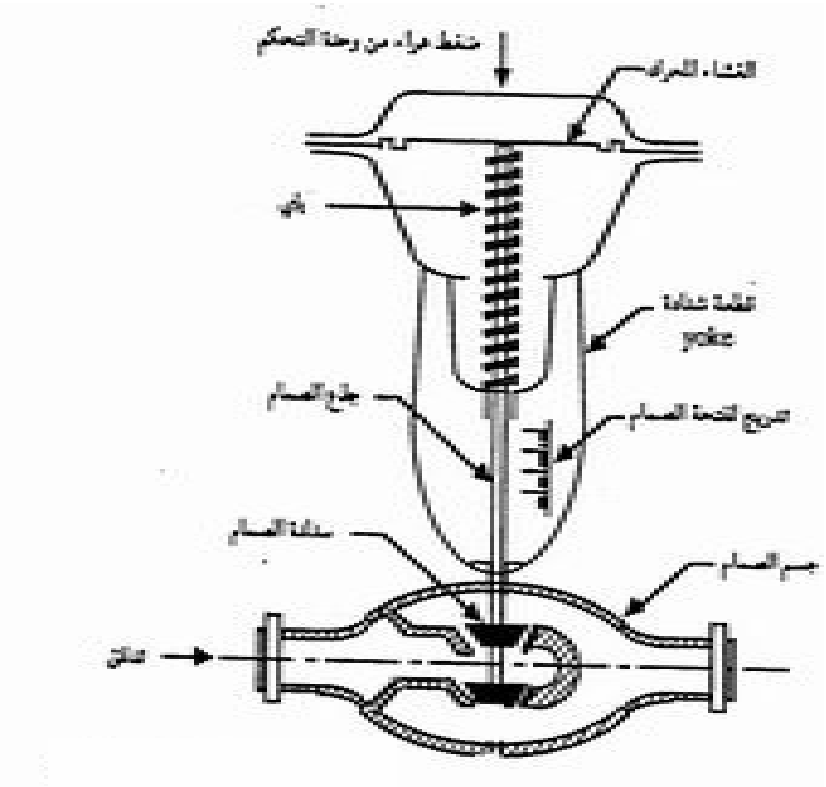
وبالتعويض عن θ_1 بدلالة θ_2 نحصل على دالة التحويل.

3-2. صمامات التحكم Control Valves

والشكل(2 -14) يبين صمام تحكم هوائي، وكما هو واضح من ارسم فإن صمام التحكم الهوائي يتكون من جزئين رئيسيين هما:

المشغل

جسم الصمام Valve Body



الشكل 2 -14 صمام التحكم الهوائي