

**SULIT**



**KEMENTERIAN PENDIDIKAN TINGGI  
JABATAN PENDIDIKAN POLITEKNIK DAN KOLEJ KOMUNITI**

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

**JABATAN KEJURUTERAAN ELEKTRIK**

**PEPERIKSAAN AKHIR**

**SESI I : 2023/2024**

**DEJ30013: BASIC CONTROL SYSTEM**

**TARIKH : 02 JANUARI 2024**

**MASA : 11.15 PG – 1.15 PTG (2 JAM)**

---

Kertas ini mengandungi **ENAM (6)** halaman bercetak.

Bahagian A: Struktur (4 soalan)

Bahagian B: Esei (1 soalan)

Dokumen sokongan yang disertakan : Tiada

---

**JANGAN BUKA KERTAS SOALANINI SEHINGGA DIARAHKAN**

(CLO yang tertera hanya sebagai rujukan)

**SULIT**

**SECTION A : 80 MARKS**  
**BAHAGIAN A : 80 MARKAH****INSTRUCTION:**

This section consists of **FOUR (4)** structure question. Answer **ALL** question.

**ARAHAN :**

*Bahagian ini mengandungi **EMPAT (4)** soalan struktur Jawab **SEMUA** soalan tersebut.*

**QUESTION 1****SOALAN 1**

- CLO1 (a) Define controller and control system in detail.  
*Definisikan pengawal dan sistem kawalan dengan jelas.* [4 marks]  
[4 markah]
- CLO1 (b) Express the suitable block diagram of closed loop control system if a person wants to reach a book on the table.  
*Nyatakan gambarajah blok sistem kawalan gelung tertutup jika seseorang ingin mengambil buku di atas meja.* [6 marks]  
[6 markah]
- CLO1 (c) The home heating system is one of the real time application examples. With the help of a block diagram, write down the operation of the control system.  
*Sistem pemanasan rumah adalah salah satu contoh aplikasi masa nyata.*  
*Dengan bantuan gambarajah blok, tuliskan operasi system kawalan tersebut.* [10 marks]  
[10 markah]

**QUESTION 2****SOALAN 2**

- CLO1 (a) List out **FOUR (4)** components of block diagram representation.

*Senaraikan **EMPAT (4)** komponen perwakilan rajah blok.*

[4 marks]

[4 markah]

- CLO1 (b) By referring to Figure A2(b), express all value of poles and zeros for the system and then sketch the system poles and zeros on the s plane.

*Dengan merujuk Rajah A2(b), nyatakan semua nilai bagi kutub dan sifar untuk sistem tersebut dan kemudian lukiskan kutub dan sifar untuk sistem tersebut di atas s-plane.*

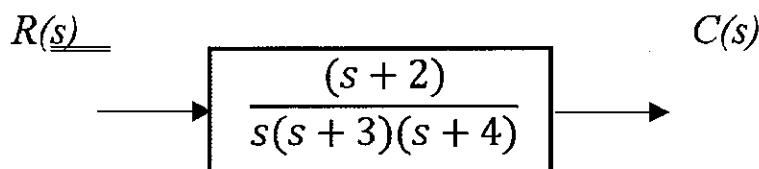


Figure A2(b) / Rajah A2(b)

[6 marks]

[6 markah]

- CLO1 (c) Refer to Figure A2(c), calculate the value of K so that the damping ratio,  $\xi$  is 0.4.

*Rujuk Rajah A2(c), kira nilai K supaya nisbah redaman,  $\xi$  adalah 0.4.*

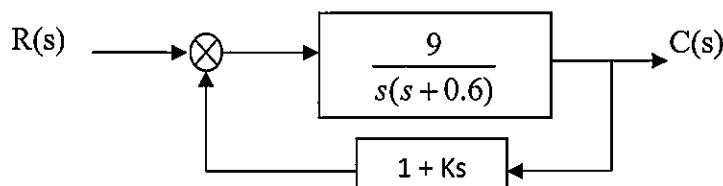


Figure A2(c) / Rajah A2(c)

[10 marks]

[10 markah]

**QUESTION 3*****SOALAN 3***

- CLO1 (a) Define **TWO (2)** types of time domain analysis of a control system.  
*Definisikan DUA (2) jenis analisa domain masa bagi sistem kawalan.*
- [4 marks]  
[4 markah]
- CLO1 (b) Express the question of steady state error for **THREE (3)** different type of input.  
*Nyatakan persamaan ralat keadaan mantap bagi TIGA (3) jenis masukan yang berbeza.*
- [6 marks]  
[6 markah]
- CLO1 (c) By referring to Figure A3 (c), calculate the value of K so that the value of damping ratio  $\xi$  is 0.4.  
*Berdasarkan kepada Rajah A3 (c), kirakan nilai K supaya nilai nisbah redaman  $\xi$  adalah 0.4.*

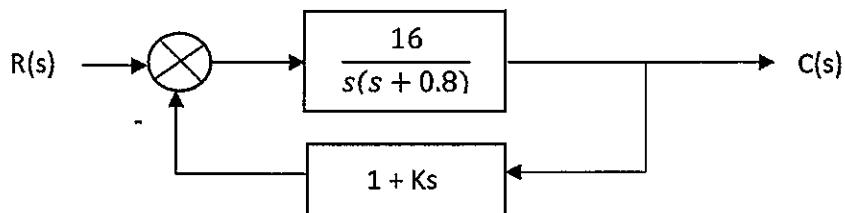


Figure A3 (c) / Rajah A3 (c)

[10 marks]  
[10 markah]

**QUESTION 4*****SOALAN 4***

- CLO1 (a) Controllers are basically classified as discontinuous controllers and continuous controllers. State **TWO (2)** types of controllers for each classification.
- Pengawal secara asasnya diklasifikasikan sebagai pengawal tidak berterusan dan pengawal berterusan. Nyatakan **DUA (2)** jenis pengawal bagi setiap klasifikasi.*
- [4 marks]  
[4 markah]
- CLO1 (b) Compare the differences between Porportional Controller and Integral Controller to their mode behaviours.
- Bandingkan perbezaan antara Pengawal Proportional dan Pengawal Integral dengan tingkahlaku mod mereka.*
- [6 marks]  
[6 markah]
- CLO1 (c) A PI controller is used to control certain processes.  $K_p = 4\%$  and  $K_i = 5\%$  per minute. While  $p(0)=3\%$  the error signal is found to be  $(10t+4)$  where  $t$  is the time. Calculate the controller output in % after 0.5 minutes.
- Sebuah pengawal PI digunakan untuk mengawal sesuatu proses.  $K_p = 4\%$  dan  $K_i = 5\%$  per minit. Sementara  $p(0)=3\%$ , isyarat ralat adalah  $(10t+4)$  di mana  $t$  adalah masa. Kira nilai keluaran pengawal di dalam % selepas 0.5 minit*
- [10 marks]  
[10 markah]

**SECTION B: 20 MARKS*****BAHAGIAN B: 20 MARKAH*****INSTRUCTION:**

This section consists of **ONE (1)** essay question. Answer the question.

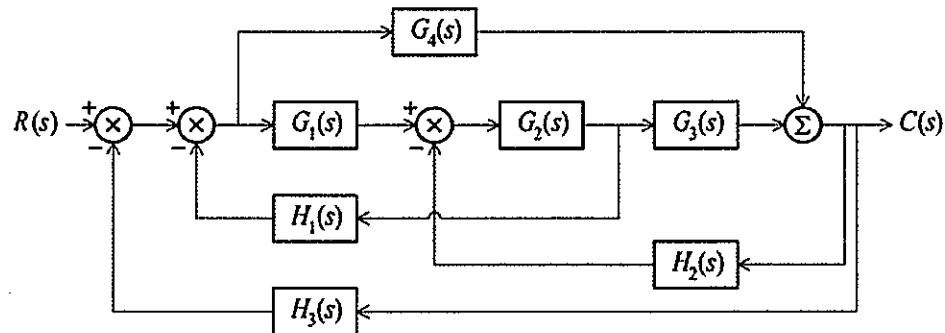
***ARAHAN:***

*Bahagian ini mengandungi SATU (1) soalan eseai. Jawab soalan tersebut.*

**QUESTION 1*****SOALAN 1***

- CLO1 Use the Mason's Gain Formula in order to attain the simplest Transfer Function for system in Figure B1.

*Gunakan Formula Gandaan Mason bagi memperolehi Rangkap Pindah teringkas untuk sistem di dalam Rajah B1.*



*Figure B1 / Rajah B1*

[20 marks]

[20 markah]

**SOALAN TAMAT**