

# Отчёт по моделированию системы в Engage

Белова Юлия

## 1 Цель работы

Целью данной работы является построение простой системы в Engage, моделирование её поведения при воздействии ступенчатого входного сигнала и анализ полученных результатов.

## 2 Этапы работы

1. Ступенчатая функция

2. Интегратор

$$\frac{1}{s} \quad (1)$$

3. Передаточная функция

$$\frac{1}{s + 1} \quad (2)$$

4. Выходной сигнал

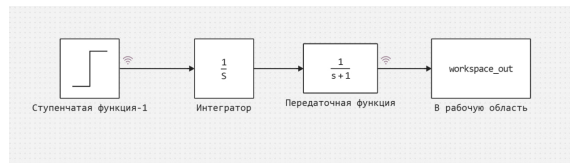


Рис. 1

## 2.1

На графике видно и ступенчатое воздействие и выход системы. Выход системы увеличивается.

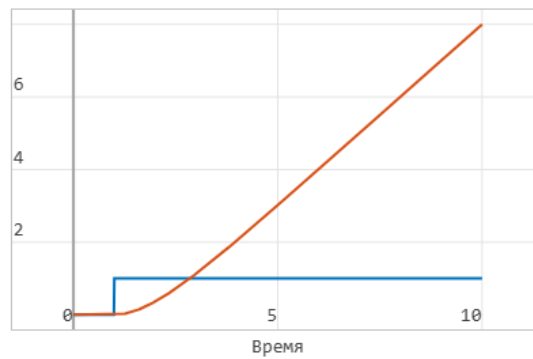


Рис. 2

## 3 Этапы работы

1. Ступенчатая функция
2. Блок сложения (знаки +-)
3. Интегратор

$$\frac{1}{s} \quad (3)$$

4. Передаточная функция

$$\frac{1}{s+1} \quad (4)$$

5. Обратная связь (привести к блоку сложения)

6. Выходной сигнал

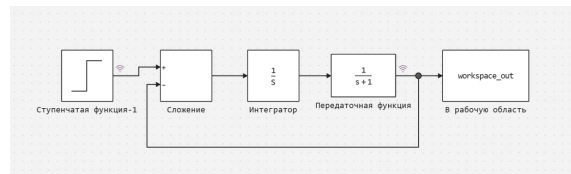


Рис. 3

### 3.1

Теперь синий сигнал не стремиться в бесконечность. Он идёт к установившемуся значению. Система устойчива.

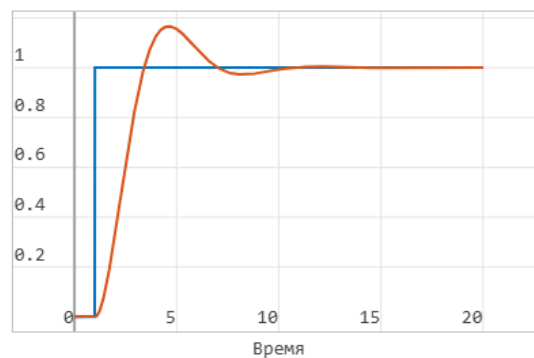


Рис. 4

### 3.2

Теперь увеличим коэффициент знаменателя в блоке передаточной функции

$$\frac{1}{10s + 1} \quad (5)$$

Время переходного процесса растянулось. Надо увеличить время моделирования до 200, так как 20 секунд нехватает на выполнение.

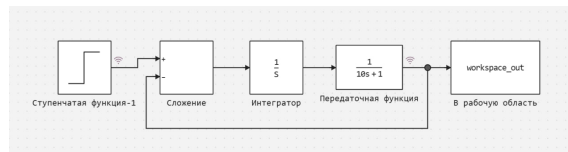


Рис. 5

На графике виден явный колебательный процесс, который стремится к установившемуся значению. Установившееся значение = 1.

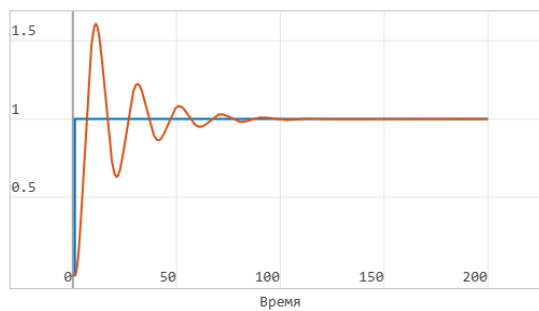


Рис. 6

### 3.3

В ступенчатой функции поставим выходное значение после шага равное 5. Система самостоятельно пришла к установившемуся значению. Так реализован принцип обратной связи, который создал из набора кубиков систему автоматического регулирования следования процесса за установившимся значением.

## 4

Для интегратора зададим начальные условия равные 4.

На вход ничего не подано, начальные условия равны 4. Система двигалась и пришла к своему стационарному положению.

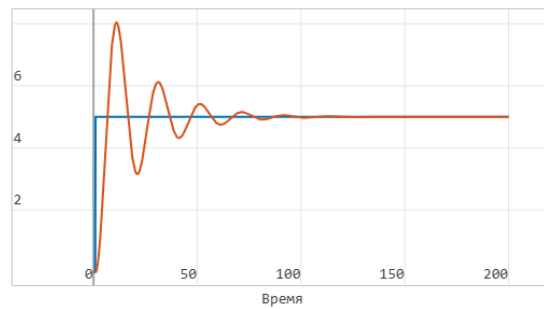


Рис. 7

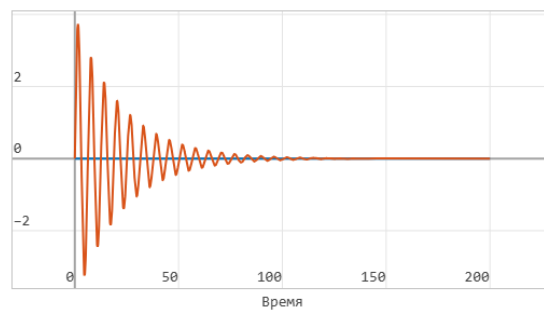


Рис. 8

## 5 Этапы работы

1. Ступенчатая функция
2. Блок сложения (знаки  $+-$ )
3. Передаточная функция

$$\frac{1}{10s + 1} \quad (6)$$

4. Интегратор

$$\frac{1}{s} \quad (7)$$

5. Обратная связь (привести к блоку сложения)
6. Выходной сигнал

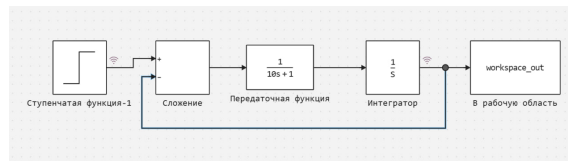


Рис. 9

## 5.1

Так как система линейная, то от перестановки мест передаточной функции ничего не меняется.

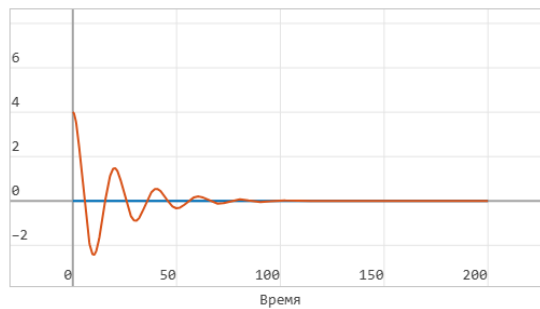


Рис. 10

На выходе интегратора было начальное условие 4. В системе ничего не поменялось. Она затухла и пришла к своему установившемуся значению.

## 6

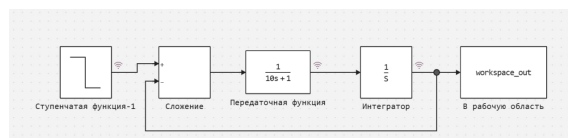


Рис. 11

Добавляем новый график: Зависимость одного сигнала от другого. По оси x выбираем интегратор, а по оси y, то что выходит из

передаточной функции. Из передаточной функции выходит, то что входит в интегратор - это первая производная по  $y$ .

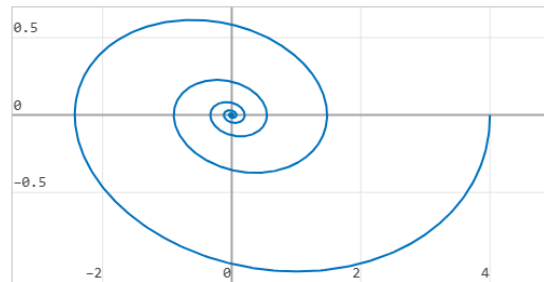


Рис. 12

Это фазовый портрет системы. По  $x$  - перемещение, по  $y$  - скорость. Начальные условия = 4. И в конце система пришла к своему положению равновесия.

## 6.1

Убираем начальные условия и на входе будет 1. И шаг = 6. Через 6 секунд значение уйдёт в ноль.

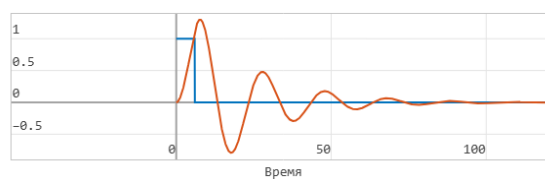


Рис. 13

Как только убрали воздействие. Система пришла к своему стационарному положению равновесия.

## 7 Вывод

В ходе выполнения лабораторной работы была смоделирована простая система в Engae. На основании структурной схемы, заданной в виде передаточной функции, были получены и проанализированы выходные сигналы системы при различных условиях воздействия.

Результаты моделирования показали:

При подаче ступенчатого входного сигнала система демонстрирует устойчивое поведение и стремится к установившемуся значению.

Введение обратной связи позволило реализовать принцип автоматического регулирования, при котором система следует за заданным значением входного сигнала.

Начальные условия интегратора оказывают влияние на поведение системы в отсутствие входного воздействия, что также подтверждается фазовыми портретами.

Проведённый анализ фазового пространства показал, что система стремится к состоянию равновесия при любых начальных условиях, что подтверждает её устойчивость.