

Regelungstechnik

Zusammenfassung

Joel von Rotz /  [Quelldateien](#)

Inhaltsverzeichnis

| | |
|---|----------|
| Kurzfassung | 2 |
| Linear Algebra | 2 |
| Determinante | 2 |
| Inverse Matrix | 2 |
| Signal & System | 2 |
| Endwertsatz | 3 |
| Anfangswertsatz | 3 |
| Z-Transformation | 3 |
| Transformationen | 3 |
| Laplace | 3 |
| Z-Transformation | 3 |
| Euler Approximation | 3 |
| Systeme | 3 |
| Grundlegende Systeme | 3 |
| Regler System | 3 |
| Geschlossenes System | 3 |
| Offenes System | 3 |
| Vorsteuerung | 3 |
| Minimalphasiges System | 4 |
| Führungsverhalten | 4 |
| Merkmale | 4 |
| Bleibende Fehler bei langsam oder nicht ändernden Regelgrößen | 4 |
| Störverhalten | 5 |
| Merkmale | 5 |
| Darstellungsarten | 5 |
| Blockdiagrammalgebra | 5 |
| Verkettung | 5 |
| Parallel | 5 |
| Rückkopplung | 5 |
| Regel von Mason | 5 |
| Zustandsraumdarstellung | 6 |
| Autonomes, zeitinvariantes System | 6 |
| Allgemeine Systeme | 6 |
| Lineares Zustandsraummodell | 6 |
| Übertragungsfunktion | 7 |
| Dynamik | 7 |
| Lösen von Differential Gleichungen | 7 |
| Gleichgewichtslage | 7 |
| Testfunktion Sprungantwort | 7 |
| Stabilität | 7 |
| Allgemein | 7 |
| Linearer Systeme | 8 |
| Linearisierung | 8 |
| Hurwitz-Kriterium | 8 |

| | |
|---------------------------------------|-----------|
| Nyquist | 8 |
| Allgemein – Variante Winkeländerung | 9 |
| Allgemein – Variante Umläufe | 9 |
| Einfach – Variante Links liegen | 9 |
| Einfach – Variante Umläufe | 9 |
| Stabilitätsreserve / Robustheit | 10 |
| Prozess | 10 |
| Modellierung | 11 |
| Identifikation | 11 |
| Methode der kleinsten Quadrate | 11 |
| Regelung | 11 |
| Sensitivitätsfunktionen | 11 |
| 'Gang of Four' | 11 |
| Anforderungen | 12 |
| Stabilität | 12 |
| Stationäre Genauigkeit | 12 |
| Schnelligkeit | 12 |
| Dämpfung | 12 |
| Eigenschaften | 13 |
| Robustheit | 13 |
| Dynamik | 13 |
| Modularität | 13 |
| Genauigkeit | 13 |
| Herausforderungen | 13 |
| Steuerung | 13 |
| Loop Shaping | 13 |
| Lag & Lead Kompensatoren | 14 |
| Lead ($a < b$) | 14 |
| Lag ($a > b$) | 14 |
| Grenzen des Loop-Shapings | 14 |
| Diskretisierung | 14 |
| Entwurf Regler | 14 |
| 1) kontinuierlicher Prozess | 15 |
| 2) zeitdiskreter Regler | 15 |
| Relation z & s Ebene | 15 |
| Unstetiger Regler | 16 |
| Ohne Hysterese | 16 |
| Mit Hysterese | 16 |
| Zustandsraum | 17 |
| Struktur | 17 |
| Steuerungen | 17 |
| Vorfilter | 17 |
| Vorsteuerung | 18 |
| Störgrössenaufschaltung | 18 |
| Kombination | 18 |
| MATLAB | 18 |
| Vektoren | 18 |
| Plotting | 18 |
| XY-Graph | 19 |
| XYY-Graph | 19 |
| Transferfunktion <code>tf(...)</code> | 19 |
| PID-Regler <code>pidstd</code> | 19 |
| Bode-Diagramm <code>bode</code> | 19 |
| Nyquist-Diagramm <code>nyquist</code> | 20 |

| | |
|---|-----------|
| Sprungantwort step | 20 |
| Impulsantwort impulse | 20 |
| Pol-Nullstellen-Diagramm pzmap | 20 |
| Margin margin(tf) | 21 |
| Zustandsraumdarstellung ss() | 21 |
| Reglersimulator Sisotool(tf(...)) | 21 |
| Weitere Befehle | 21 |
| minreal | 21 |
| Anleitungen / Vorgehen | 21 |
| Modellierung dynamischer Systeme | 21 |
| Stabilitätsbestimmung | 21 |
| Parameter Identifikation | 21 |
| Linearität & Zeitinvarianzen | 22 |
| LTI-Systeme | 22 |
| Zeitinvarianz | 22 |
| Linearität | 22 |
| Linearisierung | 22 |
| Zustandsraumdarstellung | 22 |
| Differentialgleichung | 23 |
| Übertragungselemente | 23 |
| Elementare Glieder | 23 |
| Elementare Funktionen | 23 |
| Polüberschuss n_{pe} | 23 |
| Bezeichnete Glieder | 24 |
| P-Glied7 | 24 |
| I-Glied | 24 |
| PT1-Glied | 24 |
| PT2-Glied | 24 |
| IT-Glied | 24 |
| DT1-Glied | 25 |
| Anderes Zeug | 25 |
| Glossar | 26 |

💡 Vorgehen MEP

- Zuerst lösen, was man kann und nicht zu lange Zeit verlieren
- 10 Minuten pro Aufgabe
 - Gewisse Aufgaben brauchen mehr als 10 Minuten, andere weniger
- Aufgaben sind meist einfacher als man denkt
 - Es gibt verschiedene Lösungsansätze
 - Annahmen treffen oder fragen, falls man unsicher ist
- Wenn Zeit übrig, Lösung validieren

Kurzfassung

Linear Algebra

Determinante

2×2 -Matrix

$$\det(A) = \begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix} = ad - bc$$

3×3 -Matrix

$$\det(A) = \begin{vmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{vmatrix} = aei + bfg + cdh - ceg - bdi - afh$$

Inverse Matrix

$$A^{-1} = \frac{\text{adj}(A)}{\det(A)}$$

2×2 -Matrix

$$A^{-1} = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}^{-1} = \frac{1}{ad - bc} \cdot \begin{bmatrix} d & -b \\ -c & a \end{bmatrix}$$

3×3 -Matrix

$$A^{-1} = \begin{bmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{bmatrix}^{-1} = \frac{1}{\det A} \cdot \begin{bmatrix} ei - fh & ch - bi & bf - ce \\ fg - di & ai - cg & cd - af \\ dh - eg & bg - ah & ae - bd \end{bmatrix}$$

Signal & System

! Gültigkeit End- & Anfangswertsatz

End- & Anfangswertsatz gilt nur bei stabilen Systemen.

Endwertsatz

Laplace

$$\lim_{t \rightarrow \infty} x(t) = \lim_{s \rightarrow 0} s \cdot X(s)$$

falls $\lim_{t \rightarrow \infty} x(t)$ existiert

Z-Transformation

$$\lim_{k \rightarrow \infty} x[k] = \lim_{z \rightarrow 1} (z - 1)X(z)$$

falls $X(z)$ nur Pole mit $|z| < 1$ oder bei $z = 1$

Anfangswertsatz

Laplace

$$x(0^+) = \lim_{s \rightarrow \infty} s \cdot X(s)$$

falls $x(0^+)$ existiert

Z-Transformation

$$x[0] = \lim_{z \rightarrow \infty} X(z)$$

Transformationen

Laplace

| Signal $u(t)$ | $\circ \rightarrow \bullet$ $U(s)$ |
|--------------------------|------------------------------------|
| $\delta(t)$ | 1 |
| t | $\frac{1}{s^2}$ |
| $\sin(at)$ | $\frac{a}{s^2 + a^2}$ |
| $e^{-\alpha t} \sin(at)$ | $\frac{a}{(s + \alpha)^2 + a^2}$ |

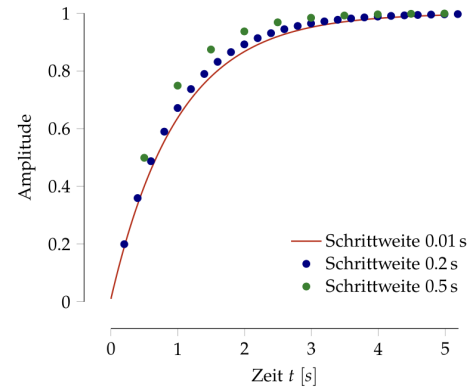
| Signal $u(t)$ | $\circ \rightarrow \bullet$ $U(s)$ |
|--------------------------|---|
| $\sigma(t)$ | $\frac{1}{s}$ |
| $e^{\alpha t}$ | $\frac{1}{s - \alpha}$ |
| $\cos(at)$ | $\frac{s}{s^2 + a^2}$ |
| $e^{-\alpha t} \cos(at)$ | $\frac{s + \alpha}{(s + \alpha)^2 + a^2}$ |

Z-Transformation

| Signal $u[k]$ | $\circ \rightarrow \bullet$ $U(z)$ |
|---------------|------------------------------------|
| $\delta[k]$ | 1 |
| $\sigma[k]$ | $\frac{z}{z - 1}$ |
| k | $\frac{z}{(z - 1)^2}$ |

| Signal $u[k]$ | $\circ \rightarrow \bullet$ $U(z)$ |
|-----------------|------------------------------------|
| $\delta[k - m]$ | z^{-m} |
| a^k | $\frac{z}{z - a}$ |
| $\frac{1}{k!}$ | $e^{1/z}$ |

Euler Approximation



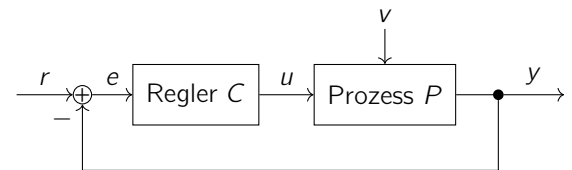
$$x(t + h) \approx x(t) + h \frac{dx}{dt} = x(t) + h \cdot f(x(t), u(t))$$

$$x[k + 1] \approx x[k] + h \cdot f(x[k], u[k])$$

Systeme

Grundlegende Systeme

Regler System



r : Führungsgrösse (Soll-Wert)

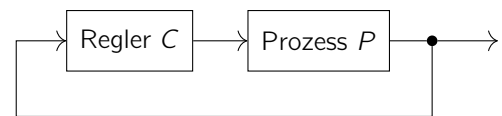
e : Regelfehler

u : Stell-/Steuergrösse

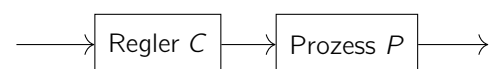
y : Regelgrösse (Ist-Wert)

v : Störgrösse

Geschlossenes System



Offenes System

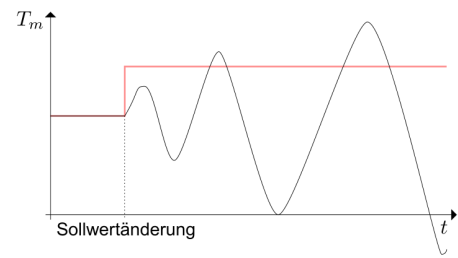
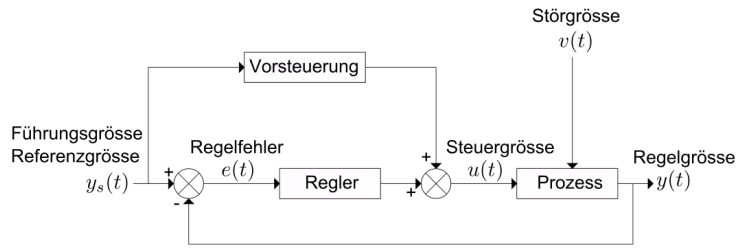


! Schleifenübertragungsfunktion

$$L(s) = C(s) \cdot P(s)$$

Vorsteuerung

Mit einer Vorsteuerung kann die Regelungszeit gekürzt werden (kleinerer Fehler zum Auskorigieren).



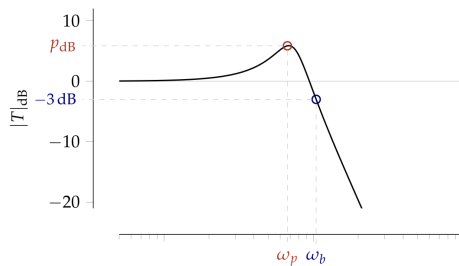
Minimalphasiges System

Liegen keine Pole oder Nullstellen in der rechten Halbebene, so spricht man von **minimalphasigen Systemen**. Amplituden- und Phasengang stehen in einer direkten Beziehung zueinander. Es gilt **nur bei minimalphasigen Systemen**:

$$\angle G \approx \frac{\pi}{2} \cdot \frac{d \log |G|}{d \log \omega}$$

Pro 20dB Steigung oder Abfall beträgt die Phasenverschiebung $+90^\circ$, respektive -90° .

Führungsverhalten



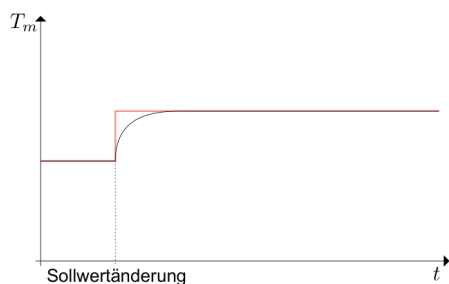
$$G_{yr} = T = \frac{PC}{1 + PC} \quad \text{und} \quad G_{ur} = CS = \frac{C}{1 + PC}$$

Merkmale

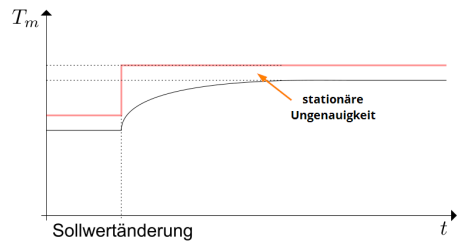
Das Führungsverhalten verfügt über vier Merkmale, welche für jedes System betrachtet soll:

- **Stabilität**
- **Statischer Fehler / stationäre Genauigkeit**
- **Überschwingen**
- **Schnelles Erreichen des stationären Wertes**

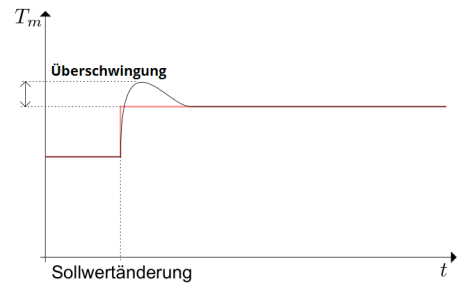
Gutes Führungsverhalten



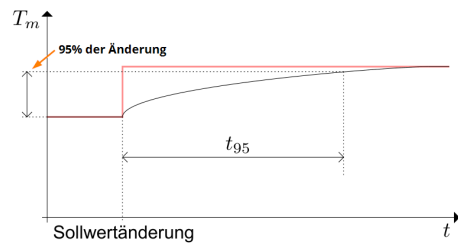
Statischer Fehler / stationäre Ungenauigkeit



Überschwingen



Langsames Erreichen des neuen stationären Wertes



Bleibende Fehler bei langsam oder nicht ändernden Regelgrößen

Der bleibende Fehler bei sich langsam oder nicht ändernden Führungsgrößen ergibt sich anhand des Verlaufs der Übertragungsfunktion bei tiefen Frequenzen.

$$G_{yr} \approx 1 - e_0 - e_1 \cdot s - e_2 \cdot s^2 - \dots$$

$$e = e_0 \cdot r + e_1 \cdot \dot{r} + e_2 \cdot \ddot{r} + \dots$$

| Typ | r | e |
|---------|-----------|---------------------------------------|
| Sprung | s_0 | $e_0 s_0$ |
| Rampe | $v_0 t$ | $e_0 v_0 t + e_1 v_0$ |
| Parabel | $a_0 t^2$ | $e_0 a_0 t^2 + e_1 2a_0 t + e_2 2a_0$ |

Instabilität

Stationärer Fehler

Bei Rampe: $e_0 = 0$ Bei Parabel $e_0 = e_1 = 0$

Störverhalten

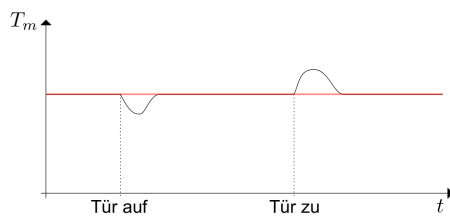
$$G_{er}(s) = \frac{E(s)}{R(s)}$$

Merkmale

Das Störverhalten verfügt ebenfalls über vier Merkmale, welche für jedes System betrachtet soll:

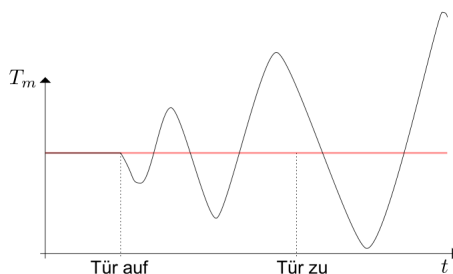
- **Stabilität**
- **Statischer Fehler / stationäre Genauigkeit**
- **Überschwingen**
- **Schnelles Erreichen des stationären Wertes.**

Gutes Störverhalten

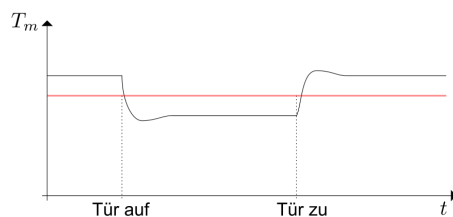


rot: Sollwert

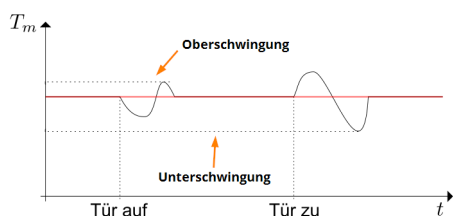
Instabilität



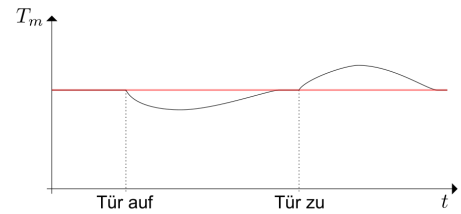
Stationärer Fehler / Ungenauigkeit



Überschwingen



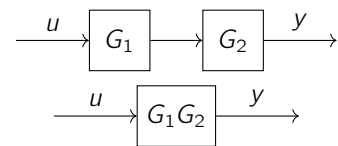
Langsames Erreichen des stationären Wertes



Darstellungsarten

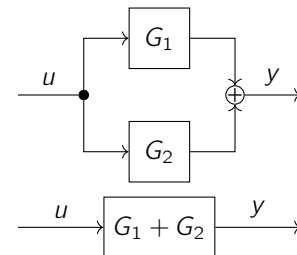
Blockdiagrammalgebra

Verkettung



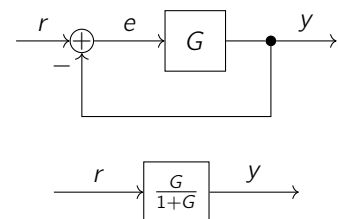
$$y = G_2(G_1 \cdot u) = (G_1 G_2) \cdot u$$

Parallel



$$y = G_1 \cdot u + G_2 \cdot u = (G_1 + G_2) \cdot u$$

Rückkopplung



$$\begin{aligned} y &= G \cdot e = G(r - y) \\ (1 + G) \cdot y &= G \cdot r \\ y &= \underbrace{\frac{G}{1 + G}}_{G_{yr}} \cdot r \end{aligned}$$

Regel von Mason

$$G_{ij} = \frac{\sum_k P_k \cdot \Delta_k}{\Delta}$$

P_k = Vorwärtspfad k

$$\Delta = 1 - \sum \text{aller Loops}$$

+ \sum aller Produkte 2er Loops, die sich nicht berühren

- \sum aller Produkte 3er Loops, die sich nicht berühren

+ ...

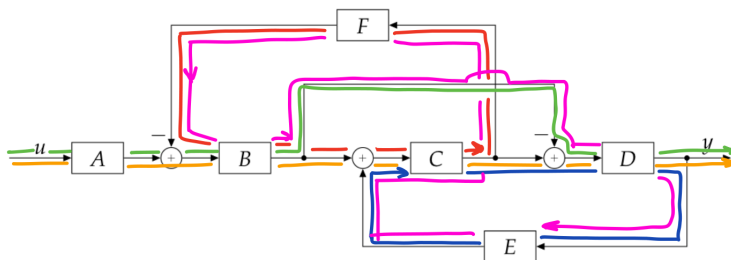
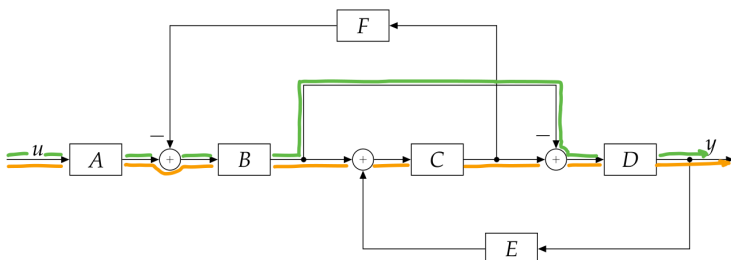
$$\Delta_k = 1 - \sum \text{aller Loops, die } P_k \text{ nicht berühren}$$

+ \sum aller Produkte 2er Loops, die P_k & sich nicht berühren

- \sum aller Produkte 3er Loops, die P_k & sich nicht berühren

+ ...

Beispiel



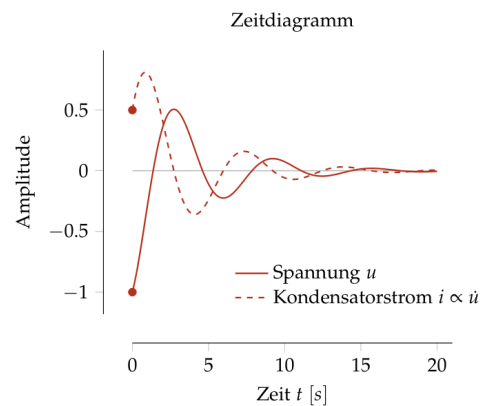
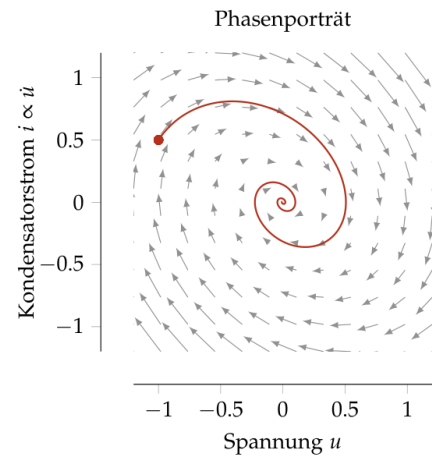
$$P_1 = ABCD \quad \Delta_1 = 1 - 0 \quad P_2 = ABD \quad \Delta_2 = 1 - 0$$

$$\Delta = A - ((-BCF) + CDE + ((-B)(-D)(CEF)))$$

$$G_{uy} = \frac{ABD(1+C)}{A + BCF - CDE - BCDEF}$$

Zustandsraumdarstellung

Die Zustandsraumdarstellung erlaubt ein Einblick in das Verhalten eines dynamischen Systems. Anhand eines *Zeitdiagrammes* und *Phasenporträt* kann das System *visualisiert* werden. Man gibt Startkonditionen an und kann über das Phasenporträt den zeitlichen Verlauf verfolgen.



Autonomes, zeitinvariantes System

$$\boxed{\frac{dx}{dt} = f(x)} \quad x \rightarrow$$

$$\frac{dx}{dt} = f(x)$$

Autonome Systeme berücksichtigen äusserliche Beeinflussungen nicht und sind ausschliesslich vom Anfangszustand abhängig.

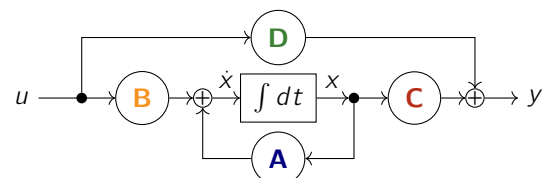
Allgemeine Systeme

$$u \rightarrow \boxed{\begin{matrix} \frac{dx}{dt} = f(x, u) \\ y = h(x, u) \end{matrix}} \rightarrow y$$

$$\frac{dx}{dt} = f(x, u) \quad y = h(x, u)$$

Lineares Zustandsraummodell

Viele der Systeme können an ein zeitinvariantes und lineares System (LTI-System) angenähert werden.



$$\frac{dx}{dt} = \begin{pmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{pmatrix} = \mathbf{A}x + \mathbf{B}u \quad y = \mathbf{C}x + \mathbf{D}u$$

A : beschreibt Dynamik
 B : beschreibt Steuereinfluss
 C : beschreibt Messung
 D : beschreibt Durchgriff

$$y(t) = Ce^{At}x(0) + \int_0^t Ce^{A(t-\tau)}Bu(\tau)d\tau + Du(t)$$

Die Antwort setzt aus einem *zeitabhängigen* und einem *konstanten* Teil zusammen.

$$y(t) = \underbrace{CA^{-1}e^{At}B}_{\text{zeitabhängig}} \underbrace{-CA^{-1}B + D}_{\text{konstant}} \quad t > 0$$

Übertragungsfunktion

Wird als Eingangssignal u

$$u = \cos(\omega t) = \frac{1}{2}(e^{+j\omega t} + e^{-j\omega t})$$

gegeben, ergibt sich folgendes Ausgangssignal

$$y(t) = \underbrace{Ce^{At}(x(0) - (sI - A)^{-1}B)}_{\text{transient } y_t} + \underbrace{(C(sI - A)^{-1}B + D)}_{\substack{\text{Übertragungsfunktion} \\ \text{stationär } y_s}} e^{st}$$

Hinweis

Ist A stabil, so geht der transiente Anteil y_t asymptotisch gegen Null. Der stationäre Anteil bleibt übrig und entspricht der Übertragungsfunktion.

Dynamik

Lösen von Differential Gleichungen

Lösung einer Differentialgleichung

$$x(t_0) = x_0 \quad \frac{dx(t)}{dt} = F(x(t))$$

Gleichgewichtslage

Eine Gleichgewichtslage ist ein Zustand in dem das System stabil ist. Dies ist auch bekannt als stationäres Verhalten und weist keine Veränderungen auf mit der Zeit.

x_e ist eine Gleichgewichtslage des dynamischen Systems $\frac{dx}{dt} = F(x)$ falls:

$$F(x_e) = 0 \rightarrow \left. \frac{dx}{dt} \right|_{x_e} = 0$$

Testfunktion Sprungantwort

Anhand folgender Funktion kann die Sprungantwort eines Systems angegeben werden.

Stabilität

Allgemein

Die Stabilität ist in drei Zustände eingeteilt.

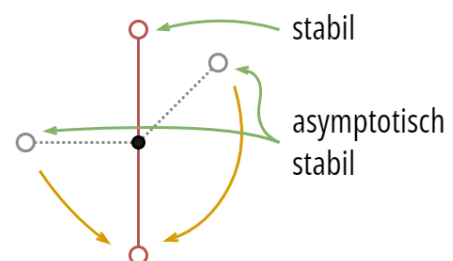
- **stabil**, falls alle Zustände in der Nähe der Gleichgewichtslage x_e zu Lösungen führen.
- **asymptotisch stabil**, falls alle Zustände in der Nähe von x_e nach langer Zeit ($t \rightarrow \infty$) in x_e enden.
- **instabil**, falls der Zustand nie eine Gleichgewichtslage erreicht.

Stabilität ist im Allgemeinen eine *lokale* Eigenschaft innerhalb eines Bereiches des Zustandsraums!

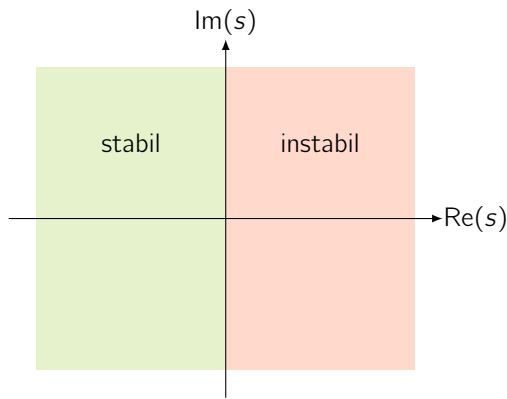
Beispiel

Ein Pendel, welches die gesamte Rotationsachse (360°, rundherum) ausnützen kann, hat zwei Gleichgewichtslagen:

- **stabile** Position oben
- **asymptotische stabile** Positionen, welche immer nach unten verlaufen.



Linearer Systeme



Polstellen eines linearen Systems ($\frac{dx}{dt} = Ax$ & $x(0) = x_0$) können mit dem *charakteristischen Polynom* berechnet werden.

! charakteristisches Polynom

Die Nullstellen von λ werden mit der Dynamik-Matrix A berechnet. Diese entsprechen dem Nennerpolynom $\det(sI - A)$.

$$\lambda(A) := \{s \in \mathbb{C} : \det(sI - A) = 0\}$$

🔥 Gültigkeit

Stabilität linearer Systeme ist nur von A abhängig, nicht vom Anfangswert x_0 . Dies gilt **Global**! Ebenfalls sind stabile lineare Systeme **global** gültig.

Linearisierung

Ist das linearisierte System asymptotisch stabil, so ist das nicht-lineare System in der **Umgebung der Gleichgewichtslage** ebenfalls asymptotisch stabil.

Hurwitz-Kriterium

🔥 Vorsicht

GESCHLOSSENER KREIS VERWENDEN!

! Hurwitz-Kriterium

Die Polstellen-Gleichung $\lambda(s)$ mit $a_0 > 0$ hat dann, und nur dann, ausschliesslich Lösungen mit negativen reellen Teilen, falls alle Unterdeterminante der Hurwitz-Matrix positiv sind: $\det H_n > 0$

$$G_{yr} = \frac{PC}{1 + PC} = \frac{n_P \cdot n_C}{d_P \cdot d_C + n_P \cdot n_C}$$

$$C = \frac{n_C}{d_C} \quad P = \frac{n_P}{d_P}$$

n_C : Zähler (*numerator*) des Reglers C

d_C : Nenner (*divider*) des Reglers C

n_P : Zähler (*numerator*) des Prozess P

d_P : Nenner (*divider*) des Prozess P

$$\lambda = d_P \cdot d_C + n_P \cdot n_C$$

$$\lambda(s) = a_0 \cdot s^n + a_1 \cdot s^{n-1} + \dots + a_{n-1} \cdot s + a_n$$

$$H = \begin{bmatrix} a_1 & a_3 & a_5 & a_7 & \dots \\ a_0 & a_2 & a_4 & a_6 & \dots \\ 0 & a_1 & a_3 & a_5 & \dots \\ 0 & a_0 & a_2 & a_4 & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{n \times n}$$

💡 Tipp

- Bei $n \leq 2$ genügt die Bedingung, dass alle Koeffizienten positiv sein müssen.
- $\det H_n = a_n \cdot \det H_{n-1}$ – Wird nicht immer verwendet (nur bei Spalte Wert unten rechts, Rest der Spalte 0).
- Fehlt ein Koeffizient oder ist dieser negativ, so ist die Bedingung nicht erfüllt

$$s^3 + 2s^2 + 10 \rightarrow \text{instabil, da } 0 \cdot s$$

🔥 Was mit Hurwitz nicht möglich ist

Das Hurwitz-Kriterium beschreibt keine *Robustheit* der Stabilität und erlangt keine Einsicht, wie der Regler $C = \frac{n_C}{d_C}$ gewählt werden sollte.

Beispiel

$$\lambda = 8s^4 + 2s^3 + s^2 + 3s + 2 = a_0s^4 + a_1s^3 + \dots + a_4$$

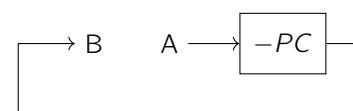
$$H = \begin{bmatrix} 2 & 3 & 0 \\ 8 & 1 & 2 \\ 0 & 2 & 3 \end{bmatrix}$$

$$\det H_1 = 2 > 0 \quad \checkmark$$

$$\det H_2 = 2 - 24 = -22 > 0 \quad \times$$

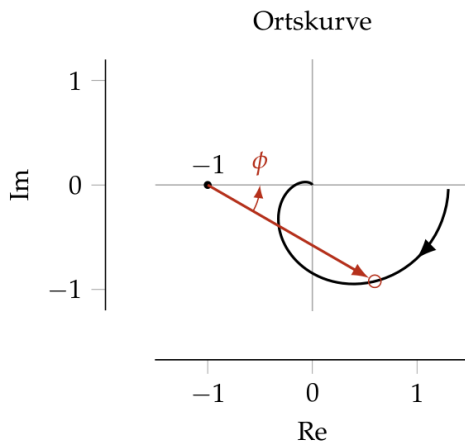
Nyquist

Wenn $L(s) = -1$, so kann eine stationäre Schwingung eingestellt werden!



$$B = -P(s)C(s) \cdot A \Rightarrow \underline{P(s)C(s) = -1}$$

Allgemein – Variante Winkeländerung



$$\Delta\phi = a \frac{\pi}{2} + r\pi \hat{=} a \cdot 90^\circ + r \cdot 180^\circ$$

a : Anzahl Pole auf der Im -Achse

r : Anzahl Pole rechts der Im -Achse

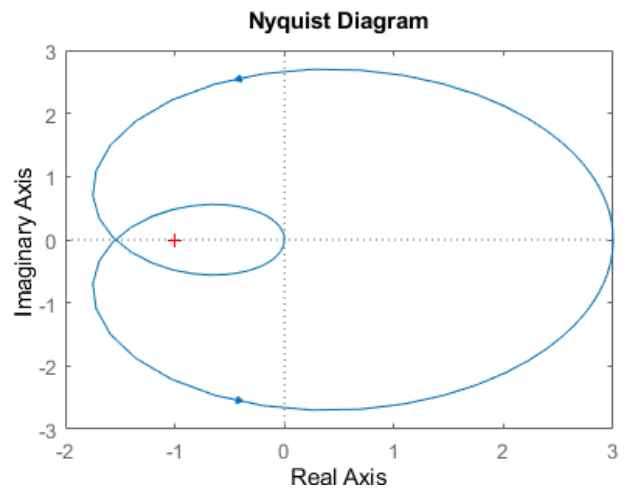
Nur bei $\Delta\phi \geq 0^\circ$ ist der *geschlossene* Kreis **stabil**.

! Offen stabile Systeme

Systeme, welche offen stabil sind, müssen der Bedingung $\Delta\phi = 0$ genügen.
Das Kriterium ist ebenfalls anwendbar, wenn die Ortskurve experimentell ermittelt wurde.

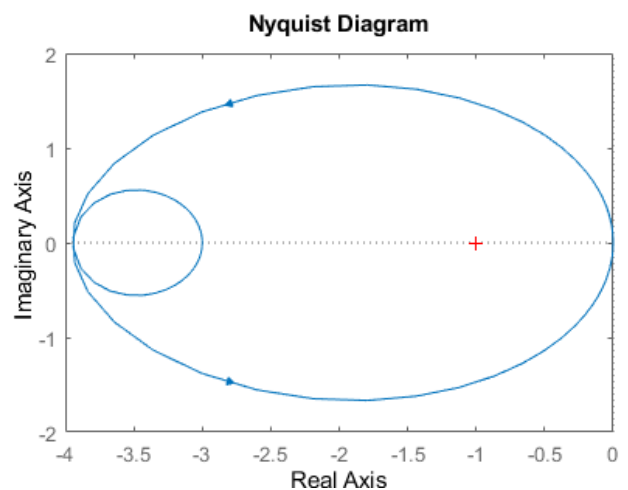
i Totzeit

Die Bedingung gilt auch für Systeme mit Totzeit



→ $P = U = 2$: **stabil**

$$L(s) = \frac{18(s-1)(s+4)}{(s-2)(s+3)(s-4)}$$



→ $P = 2, U = 1$: **instabil**

Allgemein – Variante Umläufe

Das System G_{yr} ist stabil wenn $P = U$

P : Anzahl instabiler Polstellen von $L(s)$

U : Anzahl Umläufe der Nyquist-Kurve $L(j\omega)$ mit $\omega \in [-\infty, \infty]$

↷ : um den Punkt $(-1, 0)$ im Gegenuhreigersinn

Einfach – Variante Links liegen

Für Systeme mit maximal zwei instabilen Polen im Ursprung (aber keinen weiteren instabilen Polen) genügt die Bedingung, dass der Punkt $(-1, 0)$ *links* liegen gelassen wird, wenn entlang der Ortskurve $\omega : 0 \rightarrow \infty$ verfahren wird.

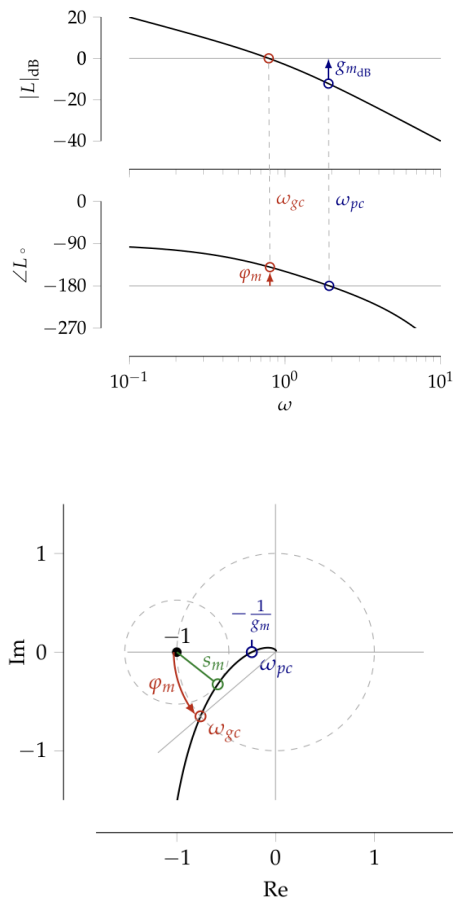
Einfach – Variante Umläufe

Das System G_{yr} ist stabil, wenn die Nyquist Kurve $L(j\omega)$ mit $\omega \in [0, \infty]$ den Punkt $(-1, 0)$ **nicht** umläuft.

Beispiel

$$L(s) = \frac{9(s+2)(s+4)}{(s-2)(s+3)(s-4)}$$

Stabilitätsreserve / Robustheit



Phasenreserve φ_m

Eintritt in den Einheitskreis \rightarrow *gain crossover*

$$\omega_{gc} : |L(j\omega_{gc})| = 1$$

Abstand zu -1 wird mit Phasenreserve φ_m ausgedrückt

$$\varphi_m = 180^\circ + \angle L(j\omega_{gc})$$

\rightarrow kann im Bodediagramm abgelesen werden

Amplitudenreserve g_m

Überschreiten der negativen *Re*-Achse \rightarrow *phase crossover*

$$\omega_{pc} : \angle L(j\omega_{pc}) = -180^\circ$$

Abstand zu -1 wird durch die Amplitudenreserve g_m ausgedrückt.

$$g_m = \frac{1}{|L(j\omega_{pc})|}$$

Wird die Achse nicht überschritten, so ist $g_m \rightarrow \infty$

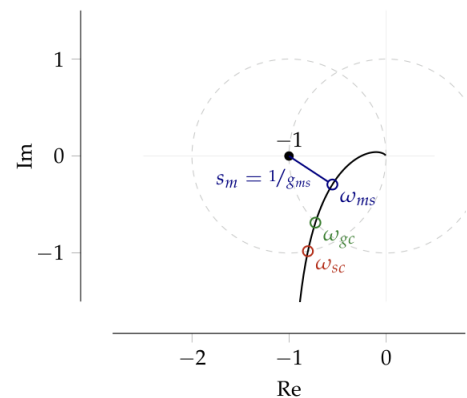
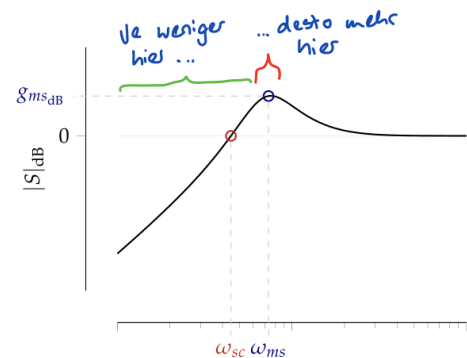
\rightarrow kann im Bodediagramm abgelesen werden

Stabilitätsreserve s_m

Kleinster Abstand zum Punkt -1

Der Wert kann von der Ortskurve abgelesen werden oder entspricht dem Maximum der Sensitivitätsfunktion S .

$$\omega_{ms} = \arg\max_{\omega} |S(j\omega)| \quad s_m = \frac{1}{|S(j\omega_{ms})|} = \frac{1}{g_{ms}}$$



i Praxiswerte

Folgende Werte dienen als *Boilerplate* für die Reglerauslegung

$$\varphi_m \approx 30^\circ - 60^\circ$$

$$g_m \approx 2 - 5$$

$$s_m \approx 0.5 - 0.8$$

$$\omega_{gc} \approx \frac{1}{\tau} : \tau \text{ von Sprungantwort}$$

Prozess



Modellierung

! Vereinfachung

Modelle repräsentieren immer eine Vereinfachung des eigentlichen Systems und fokussiert daher immer auf ein Teil des Systems.

Beispiel: Die Modellierung des Tempomats konzentriert sich mehr auf die Geschwindigkeit des Fahrzeugs als auf die Auswirkungen eines Atombombeneinschlags auf das Fahrzeug.

Identifikation

...welche Klasse – Ausgehend von einem LTI-System sind der Grad von Zähler- und Nennerpolynom festzulegen. Zudem sind allfällige Totzeiten zu berücksichtigen.

...welche Eingangssignale – Das zu testende System muss hinreichend mit einem Signal angeregt werden → Diracstöße, Sprungfunktionen, Rampen und harmonische Funktionen

...was meint 'gleichwertig' – Da Ein- & Ausgangsgrößen beobachtet werden, kann y des zu testenden Systems und \hat{y} des zu vergleichenden Modells verglichen werden. Mit dem resultierenden Fehler $\epsilon = y - \hat{y}$ können Grenzen festgelegt werden.

...wie kann ein Modell gefunden werden – Trial & Error mit Sprungantwort und Bodediagramm.

Methode der kleinsten Quadrate

Mit dieser Methode können Parameter anhand Messwerten bestimmt werden.

$$\underbrace{y[k] + a_1 y[k-1] + a_2 y[k-2] + \dots + a_n y[k-n]}_{A(z^{-1})y} = \underbrace{b_1 u[k-1] + \dots + b_n u[k-n]}_{B(z^{-1})u}$$

$$\beta^T = (a_1 \quad a_2 \quad \dots \quad a_n \quad b_1 \quad b_2 \quad \dots \quad b_n)$$

$$\epsilon = A(z^{-1})y - B(z^{-1})u = \underbrace{y}_{\text{Gemessen}} - \underbrace{\Phi\beta}_{\text{Modell}}$$

$$y = \begin{pmatrix} y[n+1] \\ y[n+2] \\ \vdots \\ y[n+N] \end{pmatrix}$$

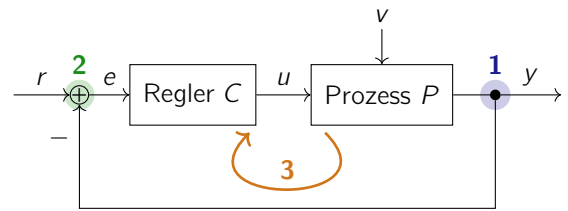
$$\Phi = \begin{pmatrix} -y[n] & -y[n-1] & \dots & -y[1] & u[n] & u[n-1] & \dots & u[1] \\ -y[n+1] & -y[n] & \dots & -y[2] & u[n+1] & u[n] & \dots & u[2] \\ \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots \\ -y[N+n-1] & -y[N+n-2] & \dots & -y[N] & u[N+n-1] & u[N+n-2] & \dots & u[N] \end{pmatrix}$$

$$\hat{\beta} = (\Phi^T \Phi)^{-1} \Phi^T y$$

Regelung

Feedback Control

Ziel eines Reglers ist die Angleichung einer Regelgröße y an eine Führungsgröße r , sodass idealerweise $y = r$.

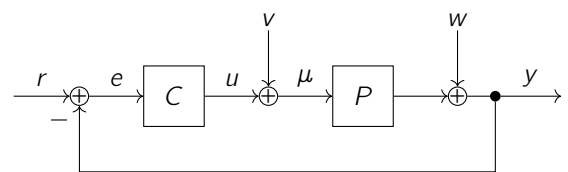


💡 Merkmale einer Regelung

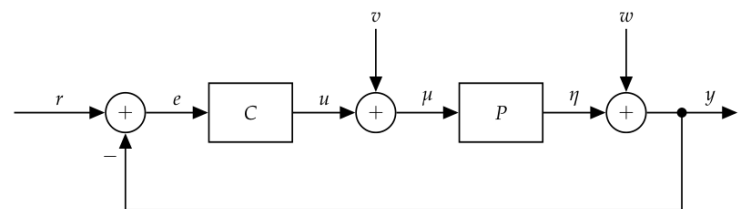
Folgende Merkmale **muss** eine Regelung aufweisen, ansonsten ist es keine Regelung.

1. Erfassung (Messen) der Regelgröße
2. Vergleich von Regel- und Führungsgröße
3. Geschlossener Wirkungskreis

Sensitivitätsfunktionen



'Gang of Four'



| y | u | e | μ | η | |
|-------------------|--------------------|-------------------|-------------------|--------------------|-----|
| $\frac{PC}{1+PC}$ | $\frac{C}{1+PC}$ | $\frac{1}{1+PC}$ | $\frac{C}{1+PC}$ | $\frac{PC}{1+PC}$ | r |
| $\frac{P}{1+PC}$ | $\frac{-PC}{1+PC}$ | $\frac{-P}{1+PC}$ | $\frac{1}{1+PC}$ | $\frac{P}{1+PC}$ | v |
| $\frac{1}{1+PC}$ | $\frac{-C}{1+PC}$ | $\frac{-1}{1+PC}$ | $\frac{-C}{1+PC}$ | $\frac{-PC}{1+PC}$ | w |

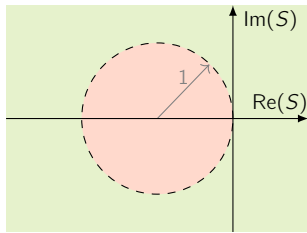
Das Verhalten der Regelung kann durch die folgenden vier Sensitivitätsfunktionen beschrieben werden.

Sensitivity Function

$$G_{er} = S = \frac{1}{1+PC}$$

i Bedeutung

Sensitivitäts-Übergangsfrequenz ω_{sc} kennzeichnet den Übergang von Dämpfung zur Verstärkung



$$|S(j\omega)| < 1 \quad \text{Dämpfung}$$

$$|S(j\omega)| > 1 \quad \text{Verstärkung}$$

Load Sensitivity Function

$$G_{yv} = PS = \frac{P}{1 + PC}$$

Complementary Sensitivity Function

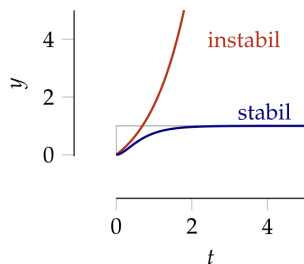
$$G_{yr} = T = \frac{PC}{1 + PC} \quad (\stackrel{!}{=} 1)$$

Noise Sensitivity Function

$$G_{ur} = CS = \frac{C}{1 + PC}$$

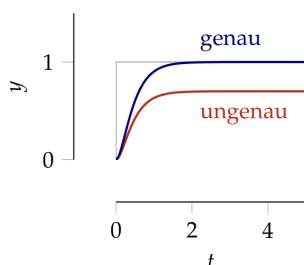
Anforderungen

Stabilität



- binäres Kriterium und zwingend zu erfüllen
- Für lineare Systeme gilt dies **global**, egal welcher AP
- Die Stabilität kann anhand des Polnullstellendiagramms beurteilt und mit Hurwitz & Nyquist untersucht werden

Stationäre Genauigkeit

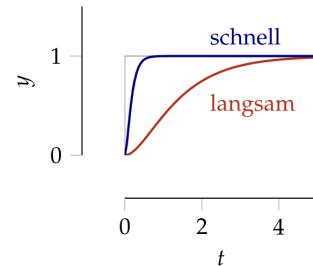


- Beschreibt bleibender Fehler, nach Abklingung der transienten Vorgänge
- Gutes Mass ist stationärer Regelfehler e

$$e = \frac{1}{1 + PC} r + \frac{-P}{1 + PC} v + \frac{-1}{1 + PC} w$$

$$e_{stationr} = \frac{1}{1 + PC} \Big|_{s=0} \cdot r_0 + \frac{-P}{1 + PC} \Big|_{s=0} \cdot v_0 + \frac{-1}{1 + PC} \Big|_{s=0} \cdot w_0$$

Schnelligkeit



- Für Charakterisierung des dynamischen Verhaltens wird **Gesamtregelkreis** betrachtet in Bezug auf Führungsgrösse

$$y = \frac{PC}{1 + PC} r$$

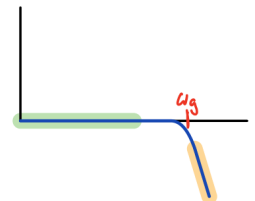
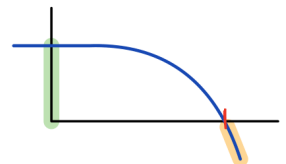
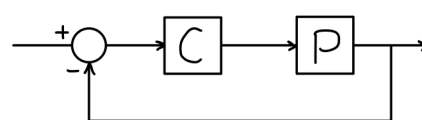
- Als Kriterium dient die Grenzfrequenz $\omega_g \rightarrow$ Beschreibt ab wann das Verhalten deutlich degradiert ($\omega_g < \omega$)

$$\omega_g : |L(s)|_{s=j\omega_g} \approx 1$$

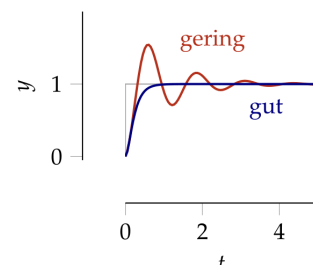
offener Kreis



geschlossener Kreis



Dämpfung



- Unterdrückung von schwingenden Signalteilen, welche Anzeichen von Instabilität sind
- Gutes Mass ist die Phasenlage im Bereich von ω_g

Eigenschaften

Robustheit

Robustheit bezeichnet die Fähigkeit eines Systems, Veränderungen ohne Anpassung seiner anfänglich stabilen Struktur standzuhalten.

Robustheit gegenüber Unsicherheit → Standhaltung gegenüber Störungen

Dynamik

Die *Dynamik* eines Systems kann durch eine Regelung beeinflusst und verändert werden.

- Instabile Systeme → stabil
- Träges System → schnell
- Abdriftende System → konstant.

🔥 Abhängigkeit

Viele Systemeigenschaften sind nicht unabhängig voneinander. Sie unterliegen von Natur aus bestimmten Beschränkungen

- Stabiles Flugverhalten → keine hohe Manövrierbarkeit
- !! Regelungen können helfen, diese Abhängigkeiten teilweise aufzuheben!

⚠️ Safety Critical

Werden instabile Systeme mittels Regelung stabilisiert, so wird die Regelung kritisch für die Sicherheit des Systems.

Modularität

In einem modularen System sind die einzelnen Module möglichst unabhängig voneinander → Module können einfach ersetzt oder erweitert werden.

- Wohldefinierte Ein-/Ausgänge, Beziehungen dazwischen → Verhalten unabhängig von äusseren Umständen → ebenfalls Ziel von Regler

Mittels Regelung lassen sich Komponenten unabhängiger und damit zusammengesetzte Systeme Modularer machen.

Genauigkeit

Mit Regelung können unerwünschte Störeinflüsse ausgeglichen werden → Verbessert Genauigkeit und Auflösung (z.B. bei Sensoren).

i Anwendungen

Ein Konzept einer hohen Genauigkeit ist, mittels Regelung wird ein bestimmten und wohldefinierten Arbeitspunkt ausgeglichen und dabei aufgewendete Stellgrösse als Messgrösse des Sensors interpretiert dies.

Beispiel: Seismographen, sehr präzise Waagen

Herausforderungen

Regelungen bringen viele Vorteile, aber auch einige Nachteile:

Gefahr der Instabilität – Auch geregelte Systeme haben einen Kipppunkt, wo die Mitkopplung dominant wird und zur Instabilität führt. Ziel einer Regelung ist das System unter allen Umständen stabil zu halten (nicht nur unter Normalbedingung sondern auch unter allen Störeinflüssen → anspruchsvoll).

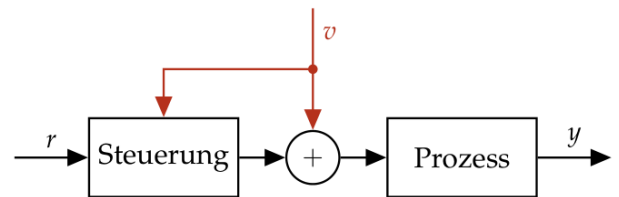
Beispiel: Mikrophonverstärkung bei Beschallungsanlage zu weit aufgedreht → pfeifen

Messfehler – Jede Regelgrösse wird messtechnisch verfasst → verbundene Messfehler gehen in Systemverhalten ein (betrifft statische Fehler, dynamische Fehler, wie Rauschen)

Komplexität – Die Implementation eines Regelsystems bei hoher Komplexität wird anspruchsvoller und mit entsprechendem Aufwand verbunden.

Steuerung

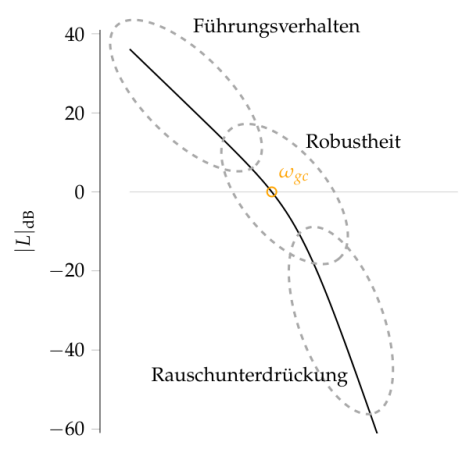
Feedforward Control

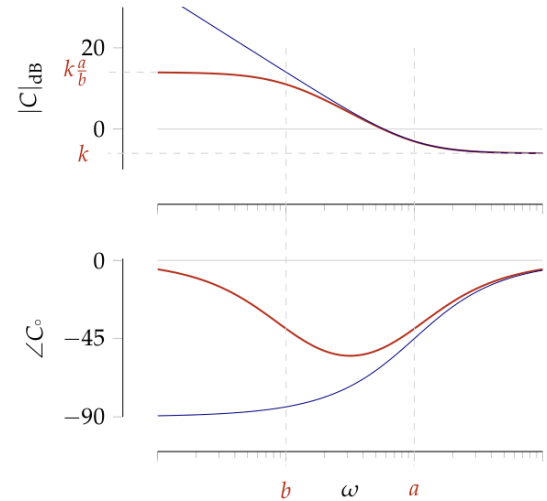
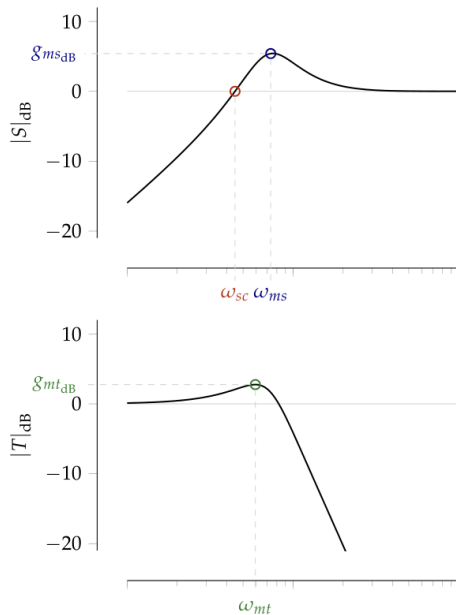


Loop Shaping

! Verlauf von $|L|$

| | |
|------------------------------|-----------------|
| $\omega < \omega_{gc}$ | möglichst gross |
| $\omega \approx \omega_{gc}$ | möglichst flach |
| $\omega > \omega_{gc}$ | möglichst klein |





Lag & Lead Kompensatoren

$$C(s) = k \cdot \prod_i \left(\frac{s + a_i}{s + b_i} \right)$$

Mit $a_i > 0, b_i > 0, k > 0$

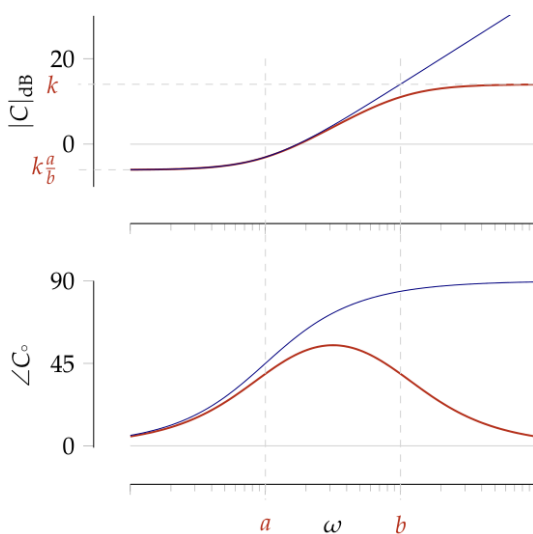
i PI-Regler & D-Anteil

PI Regler $\rightarrow b = 0$

D-Anteil mit Beschränkung $\rightarrow a = 0$

Lead ($a < b$)

Verstärkung bei hohen Frequenzen + Phasenhebung (max 90° pro Ordnung)



Lag ($a > b$)

Verstärkung bei tiefen Frequenzen + Phasensenkung (max -90° pro Ordnung)

Grenzen des Loop-Shapings

Der Beeinflussung des Systemverhalten durch Regelung sind bestimmte Grenzen gesetzt. Verhalten kann nicht uniform verbessert werden.

i Bode's Integral

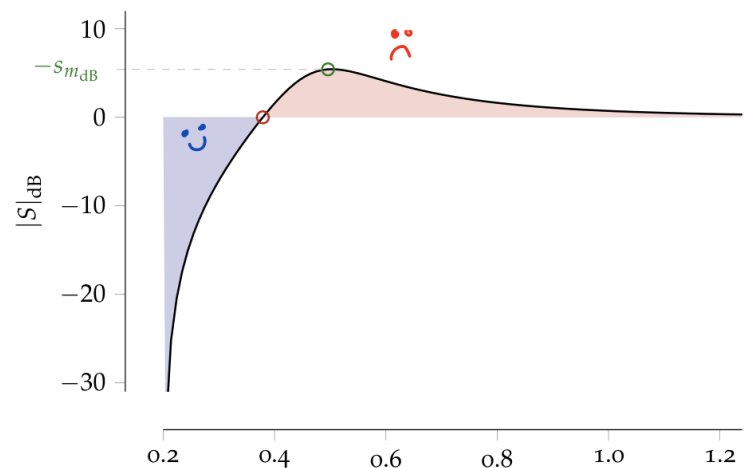
Ist der geschlossene Regelkreis mit L stabil und geht $sL(s)$ für $s \rightarrow \infty$ gegen null, dann ist

$$\int_0^\infty \log|S(j\omega)| d\omega = \pi \sum p_k$$

wobei p_k die Pole in der rechten Halbebene sind. Ist L an sich stabil, so gilt

$$\int_0^\infty \log|S(j\omega)| d\omega = 0$$

Alle Verbesserungen werden mit Verschlechterungen kompensiert.



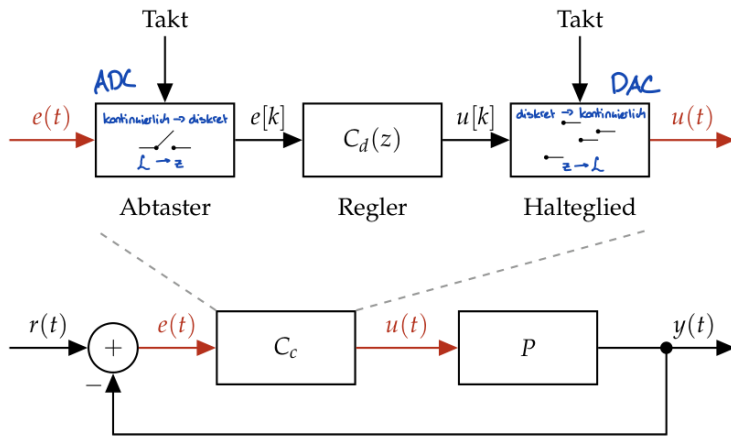
Diskretisierung

Entwurf Regler

Digitalrechner arbeiten zeitdiskret \leftrightarrow Prozesse sind von zeitkontinuierlicher Natur

1) kontinuierlicher Prozess

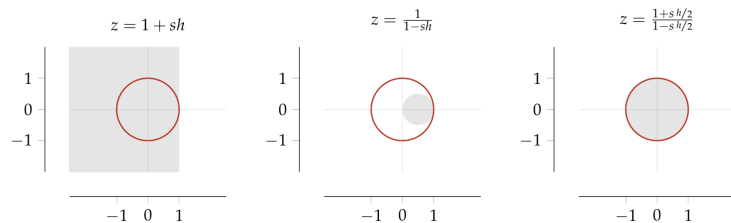
kontinuierlicher Regler s wird entworfen und dann diskretisiert.



$$\begin{aligned} z &= e^{sh} \approx 1 + sh && \text{Euler/Vorwärtsdifferenz}^1 \\ z &= e^{sh} \approx \frac{1}{1-sh} && \text{Rücksdifferenz}^2 \\ z &= e^{sh} \approx \frac{1+s^{h/2}}{1-s^{h/2}} && \text{Trapezregel/Tustin} \end{aligned}$$

1. zu optimistisch
2. zu pessimistisch

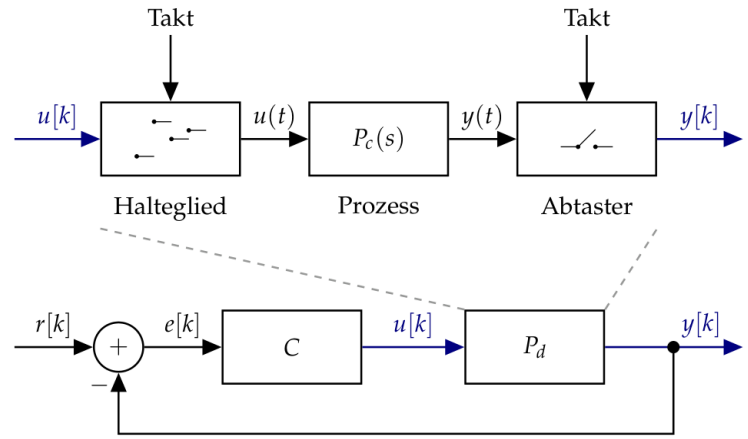
$$\begin{aligned} \tilde{s} &= \frac{z-1}{h} && \text{Euler/Vorwärtsdifferenz} \\ z &= \frac{z-1}{h} && \text{Rücksdifferenz} \\ z &= \frac{z^h}{h} \cdot \frac{z-1}{z+1} && \text{Trapezregel/Tustin} \end{aligned}$$



Stabilität

Die Stabilitätsaussage bezieht sich auf die transformierte Funktion, *nicht aber zwingend* auch für den geschlossenen Regelkreis

2) zeitdiskreter Regler



$u[k] = \sigma[k] \circ \frac{z}{z-1}$ an, so ist $u(t) = \sigma(t) \circ \frac{1}{s}$, ebenfalls ein Einheitssprung. Damit wird

$$Y(s) = P_c(s) \cdot U(s) = P_c(s) \cdot \frac{1}{s}$$

$$y(t) = \mathcal{L}^{-1}\{P_c(s) \cdot \frac{1}{s}\}$$

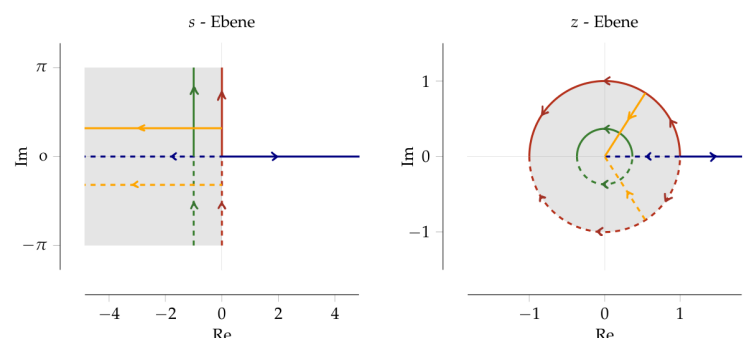
$$\mathcal{Z}\{y[k]\} = \mathcal{Z}\{y(t)_{t=kh}\} = \mathcal{Z}\{\mathcal{L}^{-1}\{P_c(s) \cdot \frac{1}{s}\}_{t=kh}\}$$

und letztendlich

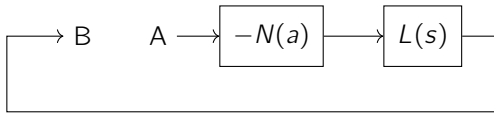
$$P_d(z) = \frac{\mathcal{Z}\{y[k]\}}{\mathcal{Z}\{u[k]\}} = (1 - z^{-1}) \mathcal{Z}\{\mathcal{L}^{-1}\{P_c(s) \cdot \frac{1}{s}\}_{t=kh}\}$$

1. Sprungantwort des Systems $G_c(s)$ bestimmen.
2. Korrespondierende \mathcal{Z} -Transformierte der Sprungantwort bei Abtastung mit Intervall h ermitteln.
3. Division der resultierenden \mathcal{Z} -Transformierten durch die \mathcal{Z} -Transformierte des Einheitssprungs.

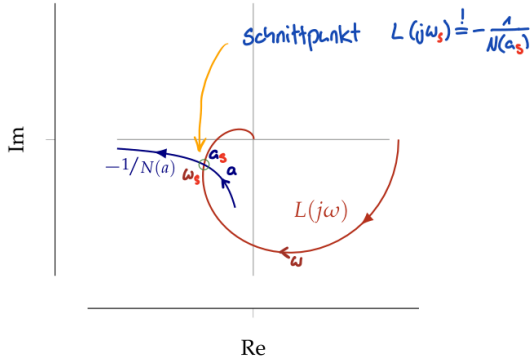
Relation z & s Ebene



Unstetiger Regler



Ortskurve



$$N(a) = M_1(a)e^{j\varphi_1(a)} = \frac{4b}{a\pi}e^{j0} = \frac{4b}{a\pi}$$

a : Amplitude des harmonischen Eingangssignals

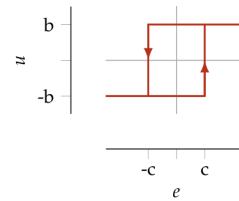
b : Amplitude Rechtecksignal Ausgang

$N(a)$: **Beschreibungsfunktion**

Entsprechend für den Schnittpunkt auf der Ortskurve gilt $-\frac{1}{N(a)} = -\frac{a\pi}{4b}$

Mit Hysterese

Hysterese



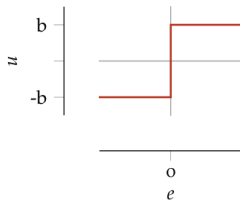
! Anhaltende Schwingung

Die Bedingung für eine anhaltende Schwingung lautet in erster Näherung:

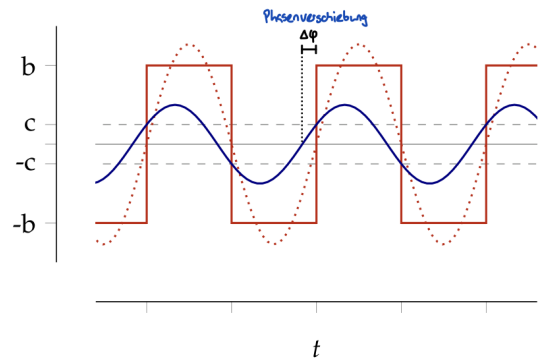
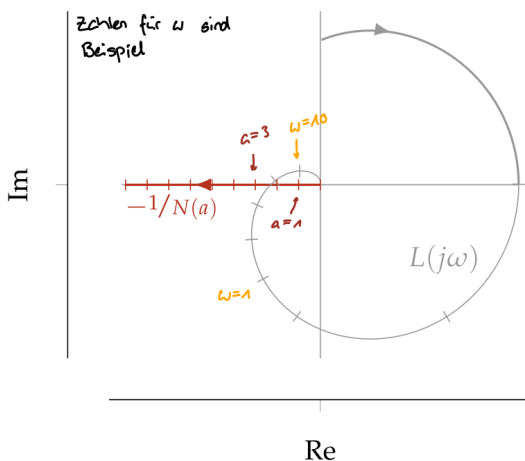
$$N(a) \cdot L(j\omega) = 1$$

Ohne Hysterese

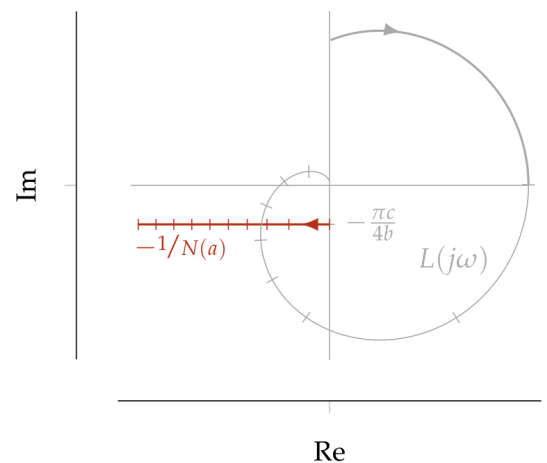
Umschalter



Ortskurve mit Umschalter



Ortskurve mit Hysterese



Zugehörige Fourierreihe lautet

$$y(t) = \frac{4b}{\pi} \left(\sin(\omega t - \alpha) + \frac{1}{3} \sin(3\omega t - 3\alpha) + \frac{1}{3} \sin(5\omega t - 5\alpha) + \dots \right)$$

und deren erste Harmonische

$$y_1(t) = \frac{4b}{\pi} \sin(\omega - \alpha) \quad \text{mit} \quad \sin(\alpha) = \frac{c}{a}$$

Unter der Voraussetzung dass $a > c$ ist, ergibt sich die Beschreibungsfunktion $N(\cdot)$ zu

$$N(a) = M_1(a) e^{j\varphi_1(a)} = \frac{4b}{a\pi} e^{j\alpha} = \frac{4b}{a\pi} (\cos(\alpha) - j \sin(\alpha))$$

c : Schaltpunkte für die Hysterese

α : Phasenverschiebung

Es folgt mit $\sin(\alpha) = c/a$; $\cos(\alpha) = \sqrt{1 - \sin(\alpha)^2}$

$$N(a) = \frac{4b}{a\pi} \left(\sqrt{1 - \frac{c^2}{a^2}} - j \frac{c}{a} \right)$$

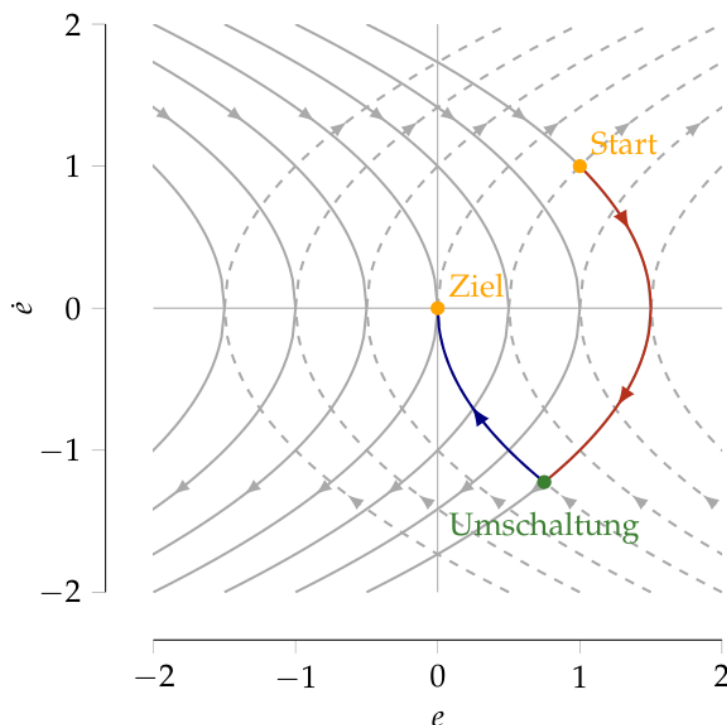
Mit Kehrwert

$$\frac{1}{N(a)} = \frac{\pi \sqrt{a^2 - c^2}}{4b} + j \frac{\pi c}{4b}$$

Zustandsraum

Nur kleine Info: anhand dem Zustandsraum können die "Regelumschaltungen" ermittelt werden. Folgend ist ein Phasenporträt, welches das Ziel in zwei Schritten erreicht.

Phasenporträt



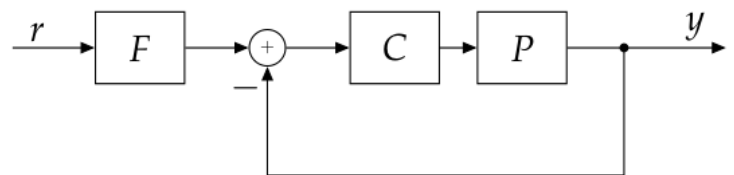
Struktur

! Steuerung & Stabilität

Steuerungen nehmen im Allgemeinen keinen Einfluss auf die Stabilität des Regelkreises → Solange **keine Grössen aus dem Regelkreis** Einfluss nehmen!

Steuerungen

Vorfilter



$$G_{yr} = F \cdot \frac{PC}{1 + PC}$$

Mit dem idealen Ziel $G_{yr} = 1$ ergibt sich

$$F \stackrel{!}{=} \frac{1 + PC}{PC} = 1 + (PC)^{-1}$$

Oft aber ist dies theoretisch möglich, **aber** die Realisation wird nicht realisierbar sein.

- **nicht kausal** – Totzeiten $e^{-\tau s} \rightarrow$ Vorhersage (**Nicht Realisierbar**) $e^{\tau s}$
- **instabil** – Inverse Funktionen, welche instabil werden $L^{-1} = \frac{s+2}{s-1}$

🔥 Pol-/ Nullstellenkürzung

Eine Kürzung, und damit Egalisierung, von Polen durch entsprechende Nullstellen ist nur dann zulässig, wenn diese stabil und hinreichend schnell sind. Ansonsten resultieren Signale welche entweder exponentiell anwachsen oder nur sehr langsam abklingen.

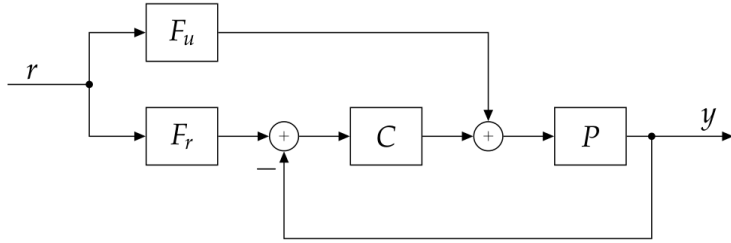
💡 Approximation

Als Lösung können stabile, kausale Approximationen $P^\dagger(s) = P(0)^{-1}$ verwendet werden, welche die relevanten Eigenschaften hinreichend wiedergibt.

$$P = \frac{1}{1 + sT} e^{-\tau s} \quad P^\dagger = \frac{1 + sT}{1 + sT/N}$$

$$P = \frac{s-1}{s+2} \quad P^\dagger = \frac{s+2}{s+1}$$

Vorsteuerung



$$G_{yr} = \frac{P(CF_r) + F_u}{1 + PC} = \underbrace{F_r}_{\text{Sollverhalten}} + \underbrace{\frac{PF_u - F_r}{1 + PC}}_{\rightarrow 0}$$

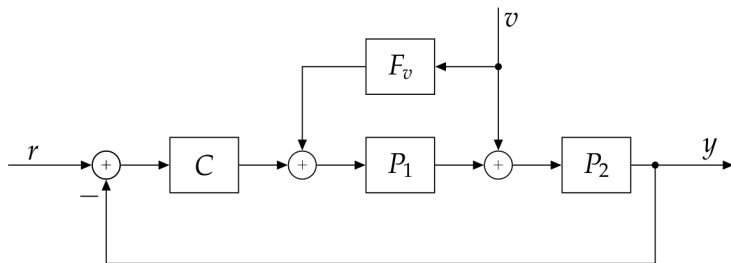
$$F_r \stackrel{!}{=} PF_u \quad F_u = P^{-1}F_r$$

Anforderungen F_r

Damit $F_u = P^{-1}F_r$ realisierbar ist, gelten folgende Kriterien:

1. zeitliche Verzögerung von F_r muss **mindestens so gross** wie von P sein (\rightsquigarrow Kausalität)
2. F_r & P müssen die **gleichen Nullstellen in der rechten Halbebene** (\rightsquigarrow Stabilität)
3. Polüberschuss von F_r mindestens so gross wie von P (\rightsquigarrow keine reine Differentiation)

Störgrössenaufschaltung

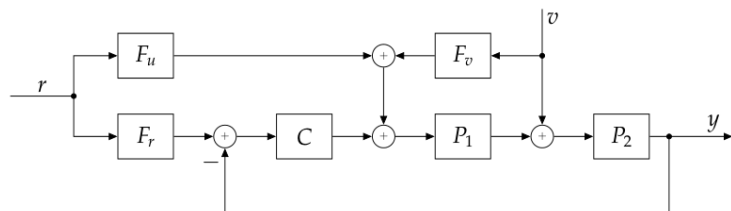


$$G_{yv} = \frac{P_2 \cdot (1 + P_1 F_v)}{1 + PC} = P_2 \underbrace{(1 + P_1 F_v)}_{\text{Steuerung}} \cdot \underbrace{\frac{1}{1 + PC}}_{\text{Regelung}}$$

$$1 + P_1 F_v \stackrel{!}{=} 0 \quad F_v = -P_1^{-1}$$

Kombination

Mit allen Strukturen zusammen, ergibt sich folgender Regelkreis.



MATLAB

Vektoren

Vektoren werden mit `[. . .]` deklariert. Elemente werden Spaltenweise mit einem Leerschlag ' ' oder Komma , eingeteilt und mit einem Semikolon ; Reihenweise geteilt.

```
data = [1,2,3;4,5,6;7,8,9]; % same as [1 2 3;4 5 6;7 8 9];
```

i Grösse size

Mit `size` kann die Grösse einer Variable ermittelt werden. `size` gibt als Resultat ein 1x2 Vektor zurück (`[Rows Columns]`)

```
>> a = 1
>> size(a)
      1      1 % rows, columns
```

```
a = 1
```

`[1]` oder einfach `1`

Die `size`-Funktion gibt auch bei einzelnen Werte eine Grösse aus, nämlich `[1 1]`

```
b = [1 2 3] % Linienvektor
```

`[1 2 3]`

```
c = [2;3;4] % Spaltenvektor
```

`[2;3;4]`

💡 Slicing

Mit *Slicing* kann ein Teil einer Matrix **kopiert** werden und einer anderen Variable zugewiesen werden.

```
<matrix>(<rowStart>:<rowEnd>,<colStart>:<colEnd>)
```

Plotting

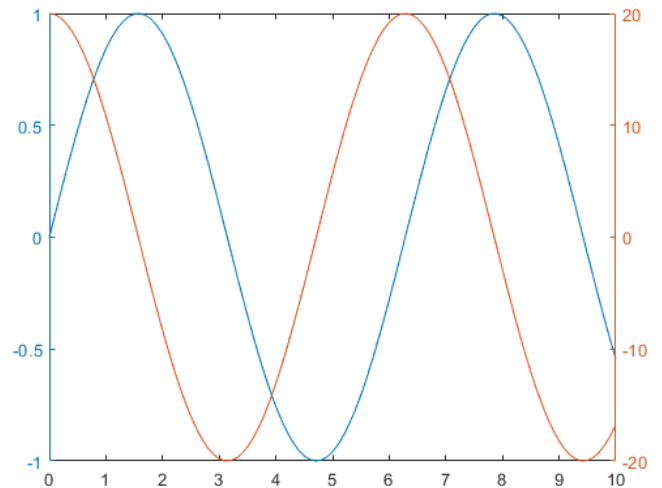
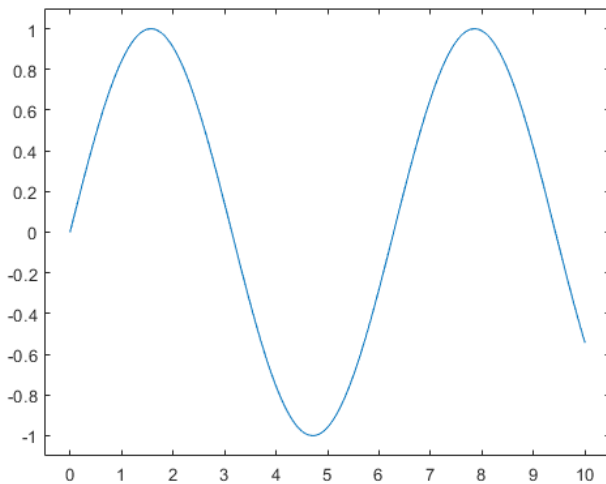
i Figure-Separierung

Mit `figure(n)` können mehrere Plot-Befehle in eigene Figuren geladen werden.

XY-Graph

```
figure(1);
t = 0:0.5:10;
y = sin(t);

plot(t,y);
xlim([-0.5 10.5]);
ylim([-1.1 1.1]);
```



Transferfunktion tf(. . .)

Mit dem Befehl `tf(...)` kann eine Transferfunktion deklariert werden mit Zähler- und Nenner-Zeilenvektoren.

```
sys = tf(numerator,denominator);
```

Die Transferfunktion kann in anderen Funktion wiederverwendet werden, wie zum Beispiel `step` oder `bode`. Folgende Beispiele sind mit der `sys`-Transferfunktion (folgende Gleichung) gemacht.

$$G_{\text{sys}}(s) = \frac{4}{s^2 + s + 10}$$

```
sys = tf(4,[1 2 10]);
```

XY-Graph

Mit `yyaxis` kann die Y-Achse beim selben Plot mit `left` & `right` gewechselt werden.

```
figure(1);
t = 0:0.5:10;

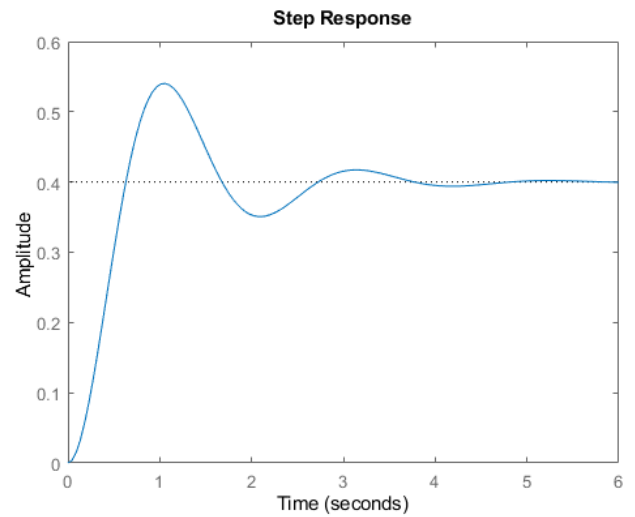
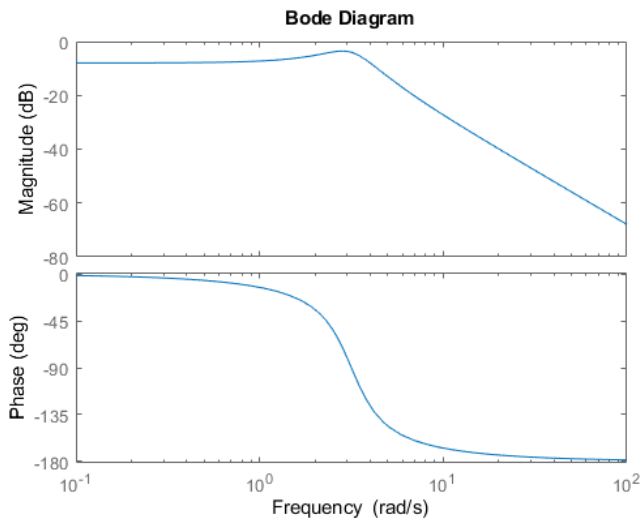
yyaxis left;
plot(t, sin(t));
xlim([-0.5 10.5]);
ylim([-1.1 1.1]);

yyaxis right;
plot(t, 20*cos(t));
xlim([-0.5 10.5]);
ylim([-20.5 20.5]);
```

PID-Regler pidstd

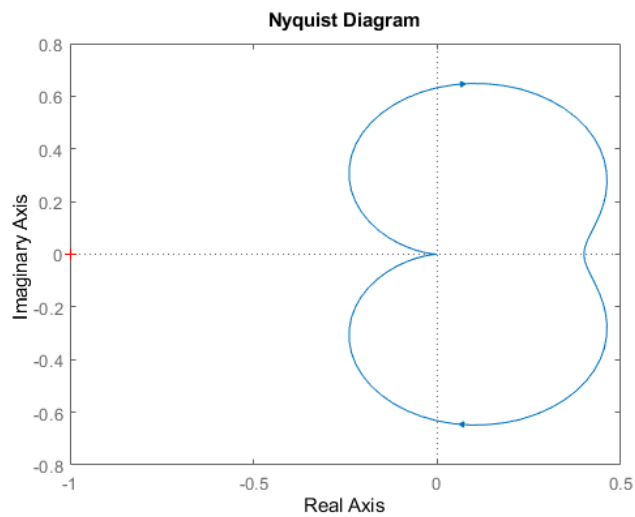
Bode-Diagramm bode

```
bode(sys,{0.1,100}); % or bode(sys);
% grid on; to enable Grid in Plot
```



Nyquist-Diagramm nyquist

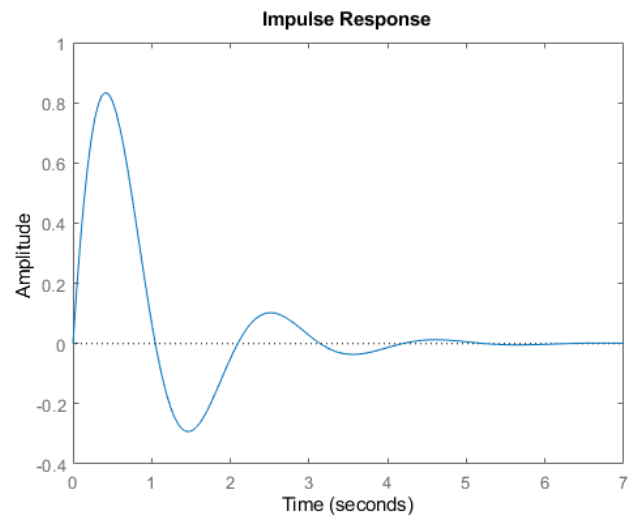
```
nyquist(sys)
```



Impulsantwort impulse

Mit `impulse(. . .)` kann die Impulsantwort der Transferfunktion ausgegeben werden.

```
impulse(sys);
```



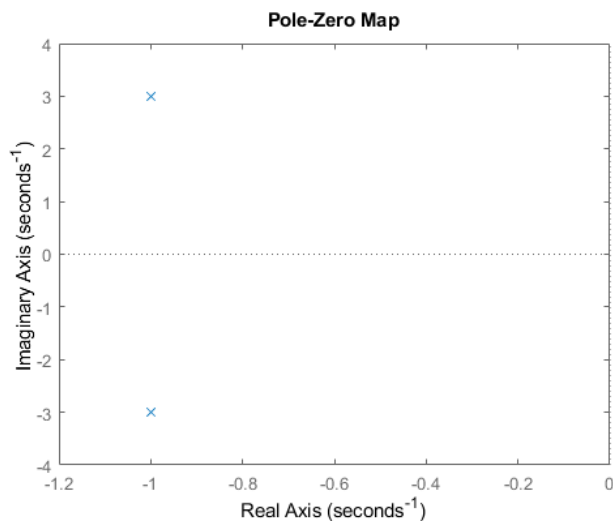
Sprungantwort step

Mit `step(. . .)` kann eine Transferfunktion mit der Sprungfunktion σ verwendet werden. Damit

```
step(sys);
```

Pol-Nullstellen-Diagramm pzmap

```
pzmap(sys);  
ylim([-4 4]); xlim([-1.2 0]);
```



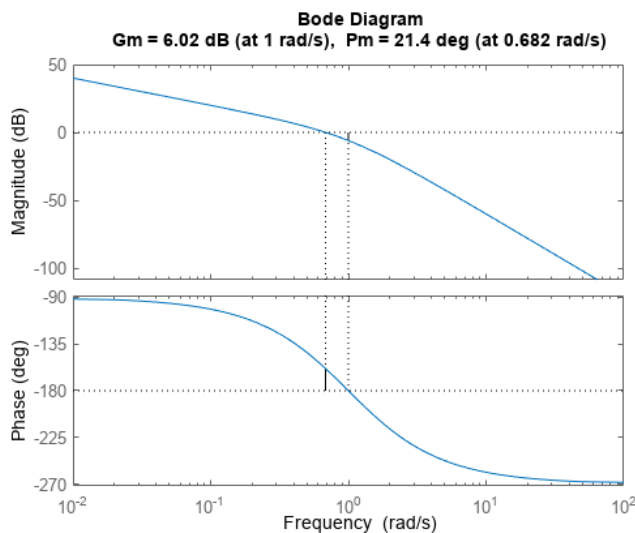
🔥 MATLAB Zauber

Damit die Pol- und Nullstellen erkennbar sind, muss eventuell mit den Darstellungsgrenzen gespielt werden.

Margin `margin(tf)`

Mit dem Befehl `margin(tf)` kann das Bode-Diagramm

```
margin(tf(1,[1 2 1 0]))
```



Zustandsraumdarstellung `ss()`

Mit `ss(. . .)` können vier Matrizen A, B, C, D zu einer Zustandsraumdarstellung zusammengeführt werden.

```
A = [0 1; -5 -2];
B = [0; 3];
C = [0 1];
D = 0;
Ts = 0.25;
sys = ss(A,B,C,D,Ts);
```

Es kann ebenfalls `bode`, `nyquist`, `step`, etc. angewendet werden, da die ZRD eine andere Darstellung der Übertragungsfunktion ist.

Reglersimulator `Sisotool(tf(...))`

Mit `sisotool` kann ein Regler C basierend auf einem Prozess P ausgelegt werden.

```
P = tf(...);
sisotool(P); % Der Prozess wird angegeben
```

Weitere Befehle

`minreal`

Kürzt doppelte Nullstellen heraus algebraisch -> reduzieren auf Minimalform

📖 Anleitungen / Vorgehen

Modellierung dynamischer Systeme

1. Festlegung der Systemgrenzen sowie der Ein-/ Ausgangsgrößen.
2. Identifikation der relevanten Energiespeicher und der zugehörigen 'Füllstandsgrößen'.
3. Formulierung der Bilanzgleichungen für die Energiespeicher.

$$\frac{d}{dt} \text{Füllstand} = \sum \text{Zufluss} - \sum \text{Abfluss}$$

4. Formulierung der Ausgleichsströme zwischen den einzelnen Energiespeichern.
5. Identifikation der Systemparameter anhand von Spezifikationen oder Experimenten.
6. Validierung des Modells durch Experimente. Je nach Resultat Iteration des Verfahrens.

Stabilitätsbestimmung

1. Offener Kreis bilden $L = PC$
2. Nyquist/Ortskurve zeichnen `nyquist(L)`
3. Bodediagramm zeichnen `margin(L)`, `bode(L)`
4. Stabilitätsbedingung anhand Nyquist-Kriterium prüfen

Parameter Identifikation

1. Hypothese über die Modellstruktur (Naturgesetze oder Black Box). Beispiel

$$G(s) = \frac{Y(s)}{U(s)} = \frac{bs}{s^2 + a_1s + a_2}$$

2. Gute Anregung (Impuls, Sprung, Rampe, ...) auswählen und Experiment durchführen
3. Messdaten $y(k)$ speichern
4. Mit $(u(k), y(k))$ die Parameter (b, a_1, a_2) bestimmen
5. Modell & Parameter validieren (wenn nicht gut, zurück zu Punkt 1 mit neuem Modell)

Linearität & Zeitinvarianzen

LTI-Systeme

! Anforderung

Alle Kriterien *Zeitinvarianz*, *Verstärkungs* und *Überlagerungsprinzip* müssen für LTI-Systeme gelten.

💡 Tipp

Zustands-, Ein- oder Ausgangsgrößen in nichtlinearen Operationen (\cdot^2 , \sin , $\ln \dots$) in Differenzialgleichung deuten auf ein **nicht lineares** System.

$$\begin{aligned} y &= e^{-t} \cdot \dot{u} + 1 && \rightarrow \text{zeitvariant} \\ y &= \int_0^t u(\tau) d\tau && \rightarrow \text{zeitinvariant} \\ y &= \dot{u} + 1 && \rightarrow \text{zeitinvariant} \\ y &= \ddot{y} - u \cdot \dot{y} && \rightarrow \text{nicht linear} \\ y &= \sqrt{u^2 + 1} && \rightarrow \text{nicht linear} \\ y &= 2 \cdot u + 4 && \rightarrow \text{linear} \end{aligned}$$

Zeitinvarianz

System ist *zeitinvariant*, falls dessen Wirkungsweise nicht von der Zeit t abhängig ist. Das heisst, das System

$$y(t) = H\{x(t)\}$$

liefert auf ein Signal $x(t)$ mit einer Verzögerung $a > 0$ ebenfalls ein verzögertes Ausgangssignal

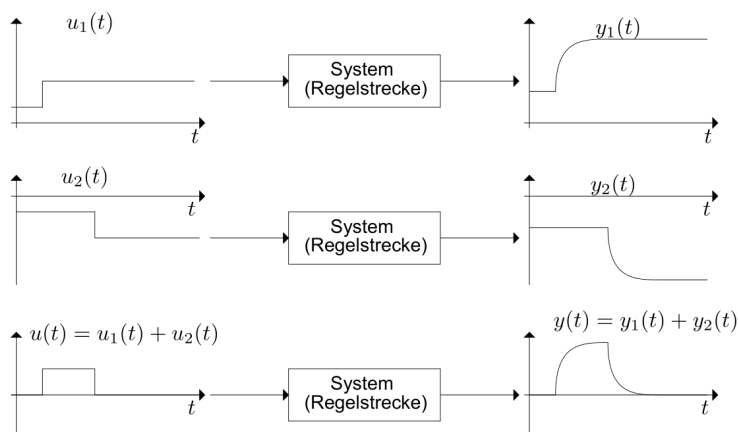
$$y(t+a) = H\{x(t+a)\}$$

Linearität

Ein System ist *linear*, falls das Verstärkungs- und Überlagerungsprinzip gelten.

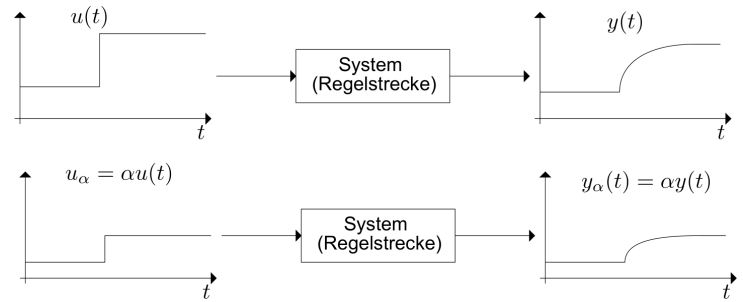
Überlagerungsprinzip

Wenn $y_1(t)$ die Antwort auf $u_1(t)$ ist und $y_2(t)$ die Antwort auf $u_2(t)$ ist, so ist $y_1(t) + y_2(t)$ die Antwort auf $u_1(t) + u_2(t)$.



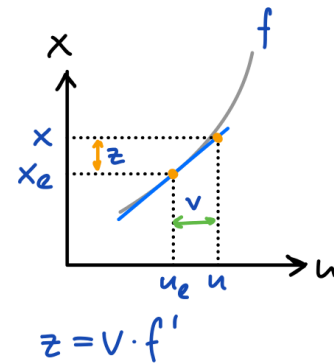
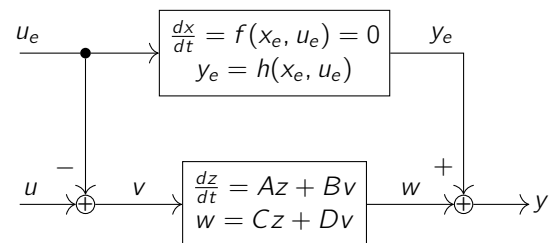
Verstärkungsprinzip

Wenn $y(t)$ die Antwort auf $u(t)$ ist, $\alpha \cdot y(t)$ ist die Antwort auf $\alpha \cdot u(t)$.



Linearisierung

Zustandsraumdarstellung



Ein nicht-lineares System:

$$\frac{dx}{dt} = f(x, u) \quad y = h(x, u)$$

kann an einem Arbeitspunkt linearisiert werden. Anhand eines Arbeitspunktes wird die Tangente mit folgender Gleichung berechnet.

$$f(x, u) \approx f(x_e, u_e) + \left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{(x_e, u_e)} \cdot (x - x_e) + \left. \frac{\partial f}{\partial u} \right|_{(x_e, u_e)} \cdot (u - u_e)$$

Das nicht-lineare System kann als Zustandsraum-Darstellung linearisiert werden. Folgende Gleichungen

$$A = \left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{(x_e, u_e)} = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \frac{\partial f_1}{\partial x_2} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x_1} & \frac{\partial f_2}{\partial x_2} \end{bmatrix} \quad B = \left. \frac{\partial f}{\partial u} \right|_{(x_e, u_e)} = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial u} \\ \frac{\partial f_2}{\partial u} \end{bmatrix}$$

$$C = \left. \frac{\partial h}{\partial x} \right|_{(x_e, u_e)} = \begin{bmatrix} \frac{\partial h}{\partial x_1} & \frac{\partial h}{\partial x_2} \end{bmatrix} \quad D = \left. \frac{\partial h}{\partial u} \right|_{(x_e, u_e)}$$

ergeben die Linearisierung.

$$\frac{dz}{dt} = Az + Bv \quad w = Cz + Dv$$

mit $z = x - x_e$, $v = u - u_e$ und $w = y - y_e$ mit $y_e = h(x_e, u_e)$.

Differentialgleichung

$$F(y^{(n)}, \dots, \dot{y}, y, u^{(m)}, \dots, \dot{u}, u) = 0 \quad \text{mit } m \leq n$$

$$\left. \frac{\partial F}{\partial y^{(n)}} \right|_{(y_e, u_e)} z^{(n)} + \dots + \left. \frac{\partial F}{\partial \dot{y}} \right|_{(y_e, u_e)} \dot{z} + \left. \frac{\partial F}{\partial y} \right|_{(y_e, u_e)} z + \left. \frac{\partial F}{\partial u^{(m)}} \right|_{(y_e, u_e)} v^{(m)} + \dots + \left. \frac{\partial F}{\partial \dot{u}} \right|_{(y_e, u_e)} \dot{v} + \left. \frac{\partial F}{\partial u} \right|_{(y_e, u_e)} v = 0$$

mit $z = y - y_e$ & $v = u - u_e$.

Vorgehen

Beispiel mit Differentialgleichung

$$M \cdot \frac{d^2 h}{dt^2} + \alpha \frac{dh}{dt} + k \cdot h^3 = M \cdot g - k \cdot h^3$$

1. Alle Elemente auf eine Seite bringen und Differentialgleichung gleich 0 setzen $f(\dots) = F(\dots) = 0$

$$\underbrace{M \cdot \frac{d^2 h}{dt^2} + \alpha \frac{dh}{dt} + k \cdot h^3 - M \cdot g}_{F(y^{(n)}, \dots, y, u^{(m)}, \dots, u)} = 0$$

$$\rightarrow f(\ddot{h}, \dot{h}, h) = 0$$

2. Gleichgewichtslage bestimmen, Änderungsraten = 0 $\rightarrow h^{(n>0)} = 0$

$$\bar{h} = h_0 = \sqrt[3]{\frac{M \cdot g}{k}}$$

3. Deltagrössen definieren $\bar{h}^{(n>0)} = 0$

$$\begin{aligned} \Delta h &= h - \bar{h} \\ \Delta \dot{h} &= \dot{h} - \dot{\bar{h}} = \dot{h} \\ \Delta \ddot{h} &= \ddot{h} - \ddot{\bar{h}} = \ddot{h} \end{aligned}$$

4. Linearisierung machen (Ableiten, dann Gleichgewichtslage einsetzen!)

$$\left. \frac{\partial f}{\partial \ddot{h}} \right|_{h=\bar{h}} \cdot \Delta \ddot{h} + \left. \frac{\partial f}{\partial \dot{h}} \right|_{h=\bar{h}} \cdot \Delta \dot{h} + \left. \frac{\partial f}{\partial h} \right|_{h=\bar{h}} \cdot \Delta h = 0$$

5. linearisierte Differentialgleichung aufbauen

$$M \Delta \ddot{h} + \alpha \Delta \dot{h} + 3k \bar{h}^2 = 0$$

Übertragungselemente

Elementare Glieder

$$\begin{aligned} G(s) &= \frac{b_0 \cdot s^m + b_1 \cdot s^{m-1} + \dots + b_m}{s^n + a_1 \cdot s^{n-1} + \dots + a_n} \\ &= b_0 \cdot \frac{(s + z_1)(s + z_2) \dots (s + z_n)}{(s + p_1)(s + p_2) \dots (s + p_n)} \end{aligned}$$

m : Nullstellen $z_{1\dots m}$

n : Polstellen $p_{1\dots m}$

Elementare Funktionen

Werden für die Beschreibung beliebiger LTI-Systeme verwendet. Mit Parametern $k, a, \zeta, \omega_0, \tau \in \mathbb{R}$

| Typ | System | Übertragungsfunktion |
|-----------------------|---|--|
| Integrator | $\dot{y} = u$ | $\frac{1}{s}$ |
| Differentiator | $y = \dot{u}$ | s |
| Erste Ordnung | $\dot{y} + ay = u$ | $\frac{1}{s+a}$ |
| Doppelintegrator | $\ddot{y} = u$ | $\frac{1}{s^2}$ |
| Gedämpfter Oszillator | $\ddot{y} + 2\zeta\omega_0\dot{y} + \omega_0^2 y = u$ | $\frac{1}{s^2 + 2\zeta\omega_0 s + \omega_0^2}$ |
| Zustandsdarstellung | $\dot{x} = Ax + Bu, y = Cx + Du$ | $C(sI - A)^{-1}B + D$ |
| PID Regler | $y = k_p u + k_d \dot{u} + k_i \int u$ | $k_p + k_d s + \frac{k_i}{s}$ |
| Totzeit | $y(t) = u(t - \tau)$ | $e^{-\tau s} = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{(1 + \frac{\tau}{n} s)^n}$ |

$$\begin{aligned} G(s) &= k && \text{: konstanter Faktor} \\ G(s) &= s + a && \text{: einfache reelle Nullstelle} \\ G(s) &= s^2 + 2\zeta\omega_0 s + \omega_0^2 && \text{: konj. komplexe Nullstellen } (\zeta \leq 1) \\ G(s) &= \frac{1}{s+a} && \text{: einfacher reeller Pol} \\ G(s) &= \frac{1}{s^2 + 2\zeta\omega_0 s + \omega_0^2} && \text{: konj. komplexe Pole } (\zeta \leq 1) \\ G(s) &= e^{-s\tau} && \text{: Totzeitglied } \tau > 0 \end{aligned}$$

Die zugehörigen Nullstellen

$$\lambda = \begin{cases} -a & \text{einfach reell} \\ -\zeta\omega_0 \pm \omega_0 \sqrt{\zeta^2 - 1} & \text{konj. komplex} \end{cases}$$

Polüberschuss n_{pe}

Der *Polüberschuss* oder *relativer Grad* beschreibt die Differenz zwischen der Pol- und Nullstellen-Ordnung.

$$n_{pe} = n - m$$

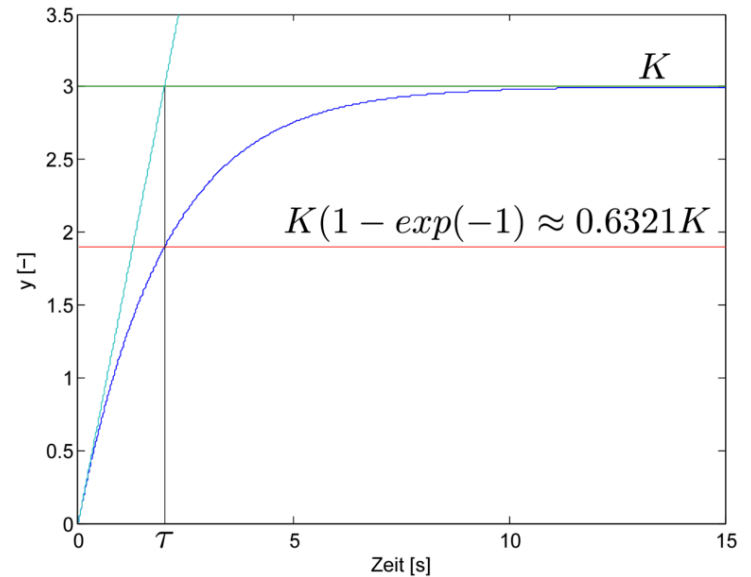
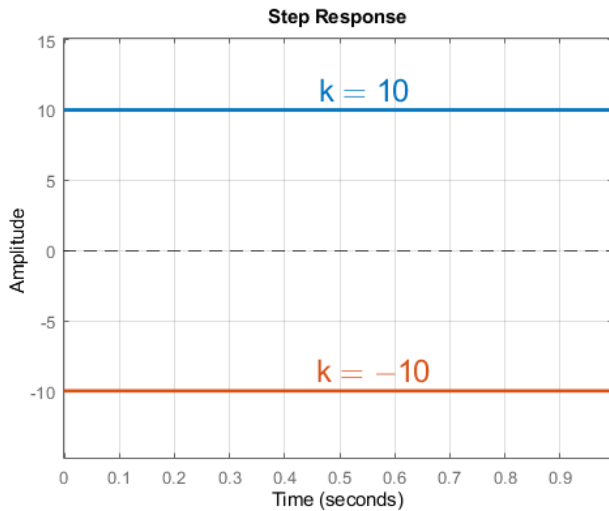
$$\begin{aligned} n_{pe} &\geq 0 && \text{proper/gebrochenrational} \\ n_{pe} &> 0 && \text{strictly proper/echt gebrochenrational} \end{aligned}$$

$$y = \begin{cases} \# & \text{falls } n_{pe} \leq -2 & \text{bsp } s^2 \\ \delta(t)e^{st} + \dots & \text{falls } n_{pe} = -1 & s \\ \sigma(t)e^{st} + \dots & \text{falls } n_{pe} = 0 & 1 \\ t \cdot \sigma(t)e^{st} + \dots & \text{falls } n_{pe} = 1 & 1/s \\ \delta(t)e^{st} + \dots & \text{falls } n_{pe} = n \geq 2 & 1/s^2 \end{cases}$$

Bezeichnete Glieder

P-Glied

$$G(s) = k \quad \text{konstanter Faktor}$$

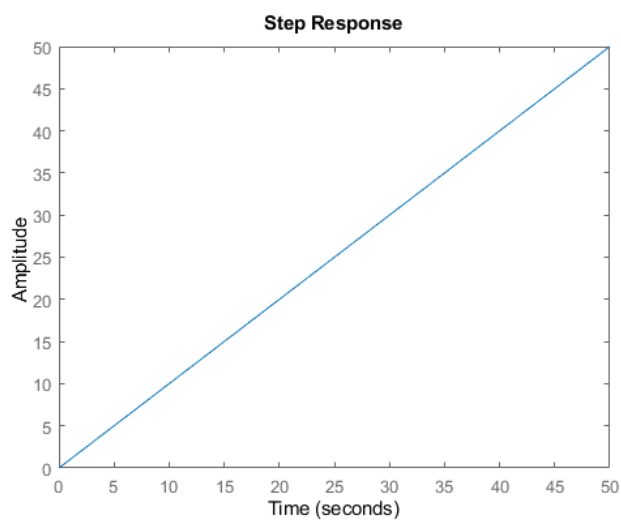


PT2-Glied

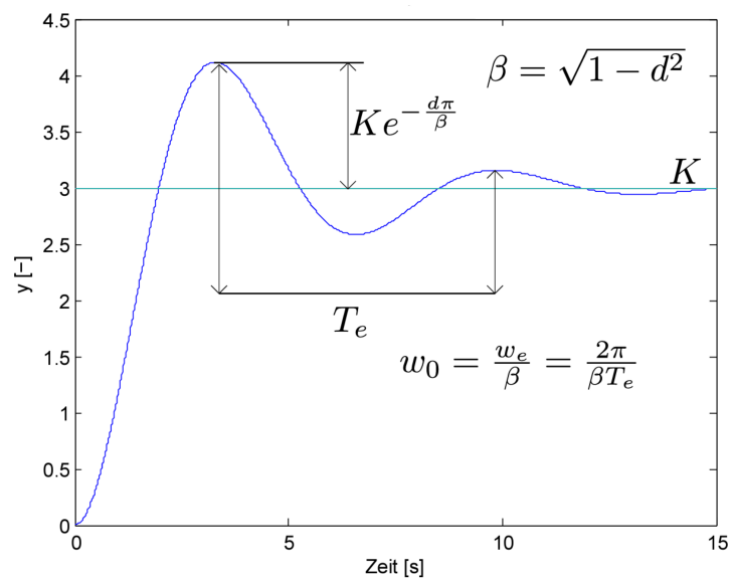
$$G(s) = \frac{K \cdot \omega_0^2}{s^2 + 2\zeta\omega_0 s + \omega_0^2}$$

I-Glied

$$G(s) = \frac{1}{s} \quad \text{Integrator}$$



Sprungantwort & $d \triangleq \zeta$



PT1-Glied

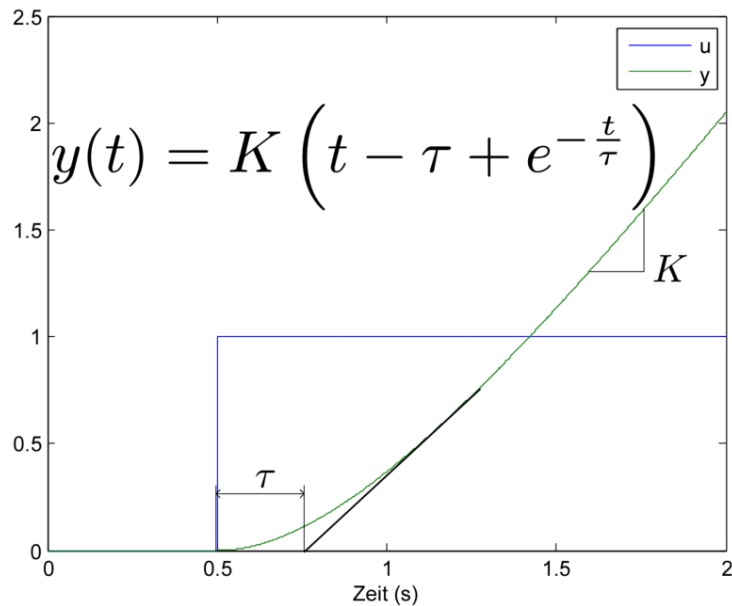
$$G(s) = \frac{K}{1 + \tau s}$$

IT-Glied

$$G(s) = \frac{K}{s(1 + \tau s)}$$

Sprungantwort

Sprungantwort

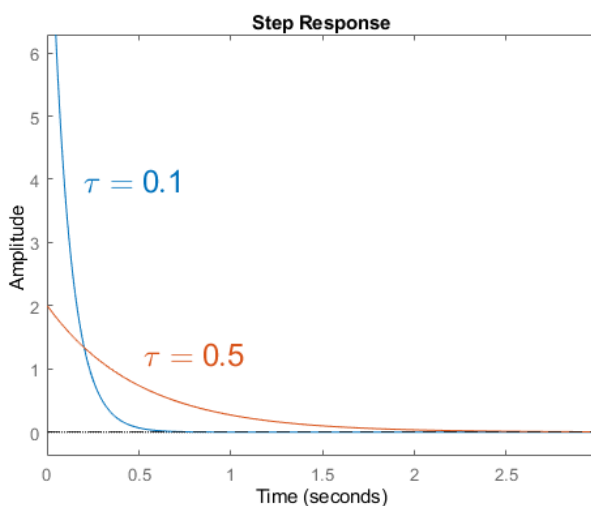


When your mom finds out the reason you've been running out of tissues is because of you crying each time your 3 hours controller simulation gives you an unstable response



DT1-Glied

$$G(s) = \frac{s}{1 + sT} \quad \text{Gefilterter Differentiator}$$



IS YOUR CHILD TEXTING ABOUT
Control theory?

Anderes Zeug

Betrag von Zeitverzögerungen sind immer = 1, da die Phase keine Rolle spielt.

$$|PC| = 1 \Rightarrow |k \cdot e^{-0.2s} \frac{10}{s}|$$

lol - lots of loops
wtf - why the feedback
np- nyquist plot
omg - oh my gain
bdsm - better derive stability margins
idfc - important, don't forget
controllability



→ [Project Pigeon](#)

Glossar

- *SISO* – **S**ingle **I**nput **S**ingle **O**utput
- *MIMO* – **M**ultiple **I**nput **M**ultiple **O**utput