

17.10.2023

Notiz: erste stunde fehlt

2.5 Linearisierung nicht-linearer Systeme

Beispiel: Mathematisches Pendel

$$\begin{aligned}\frac{d\phi}{dt} &= \omega \\ \frac{d\omega}{dt} &= -\frac{g}{l \cdot \sin(\phi)} \\ \frac{dx}{dt} &= f(x), x_0 = \begin{pmatrix} \phi \\ \omega \end{pmatrix} \\ w_R &= 0\end{aligned}$$

$\sin(\phi_R) = 0$ folglich $\phi_{R1} = 0, \phi_{R2} = \pi$ (hier gibt es eigentlich unendlich viele lösungen für ϕ , weil der 2 verwendet wurde der 2 ist der falsche Zustandsraum, der richtige Raum wäre eigentlich der $SO(3)$, der Zylinder?

$$\frac{d}{dt} \begin{pmatrix} \delta\phi \\ \delta\omega \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -\frac{g}{l \cdot \cos(\phi_R)} & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \delta\phi \\ \delta\omega \end{pmatrix}$$

Ausgangslage (Linearisierung um die untere Ruhelage):

$$\begin{aligned}w_R &= 0, \phi_{R1} = 0 \\ A &= \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -\frac{g}{l} & 0 \end{pmatrix} \\ \det(A - \lambda \cdot I) &= \det \begin{pmatrix} -\lambda & 1 \\ -\frac{g}{l} & -\lambda \end{pmatrix} = 0\end{aligned}$$

$\lambda_{1,2} = \pm i \sqrt{\frac{g}{l}}$ - Klassische Eigenwerte für einen ewig schwingendes, ungedämpftes System $I = \sqrt{-1}$ um Verwechslungen mit Laufindizes zu vermeiden

Ausgangslage (linearisierung um die obere Ruhelage)

$$\begin{aligned}w_R &= 0, \phi_{R2} = \pi \\ A &= \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ \frac{g}{l} & 0 \end{pmatrix} \\ \det(A - \lambda \cdot I) &= \det \begin{pmatrix} -\lambda & 1 \\ \frac{g}{l} & -\lambda \end{pmatrix} = 0\end{aligned}$$

$\lambda_{1,2} = \pm \sqrt{\frac{g}{l}}$ - Klassische Eigenwerte für einen ewig schwingendes, ungedämpftes System Linearisierung ist ein Werkzeug, das sehr systematisch und sehr einfach angewandt werden kann. In so einem einfachen Fall, kann natürlich auch mit der "Kleine-WinkelNäherung linearisiert werden. Doch dann muss auf den Winkel geachtet werden, um den linearisiert wird (Näherung nur bei $\phi=0$ gültig). Mit dieser Methode mit der Jakobimatrix liegt man jedoch immer am richtigen Weg. -Fazit: diese Methode (Linearisierung mittels Jakobimatrix) ist bombensicher

inearisierung um die Trajektorie

Annahme: Eine Trajektorie eines Endeffektors wird idealisiert bestimmt. Was passiert, wenn Störungen auf dem Pfad auftreten?

$$\begin{aligned}\frac{dx}{dt} &= f(x, u), x_0 \\ y &= h(x, u)\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\tilde{u}(t) &\implies \tilde{x}(t) \implies \tilde{y}(t) \\ x(t) &= x + \text{deltax}\end{aligned}$$

$$u(t) = u + \text{deltau} \quad y(t) = y + \text{deltay}$$

Taylorentwicklung $\frac{dx}{dt} + \frac{d\text{deltax}}{dt} = f(x + \text{deltax}, u + \text{deltau}) = f(x, u) + \text{pard}$ / analoges für die Ausgangsgröße siehe Skriptum (Folie 95) zwischennotiz: Im Anhang gibt es auch detailreiche Beweise (nicht Prüfungsstoff)

Beispiel

Rakete (zeitlich veränderliche Masse) siehe Skriptum

Zusammenfassung:

- was ist eine Ruhelage?
- bei linearen Systemen gibt es entweder 0, 1, oder inf Ruhelagen

Nächste Stunde:

- was für Systemverhalten können aus den Eigenwerten gelesen werden?
- Tools: Jordan-Normalformen, Linearkombinationen, ...

Wir befinden uns noch immer am besten Weg zum Regelkreis!

Wiederholung

- x ... Eingang
- u ... Zusatz
- y ... Ausgang

Ein LTI-SISO-System ist definiert als

$$\begin{aligned}\dot{x} &= A \cdot x + b \cdot u, x_0 \\ y &= c^T \cdot x + d \cdot u \\ \implies x &= V \cdot z \dots V \text{ ist regulär} \\ \dot{x} &= V \cdot \dot{z} = A \cdot V \cdot z + b \cdot u \\ \dot{z} &= V^{-1} \cdot A \cdot V \cdot z + V^{-1} \cdot b \cdot u \\ y &= c^T \cdot V \cdot z + d \cdot u\end{aligned}$$

Bestimmung der Eigenwerte:

$$\begin{aligned}\det(\lambda \cdot E - A) &= 0 \\ \det(V^{-1}) \cdot \det(\lambda \cdot E - A) \cdot \det(V) &= 0 \\ \det(\lambda \cdot V^{-1} \cdot V - V^{-1} \cdot A \cdot V) &= 0 \\ \det(\lambda \cdot E - \tilde{A}) &= 0 \\ \mathbf{\det(V \cdot A)} &= \mathbf{\det(V)} \cdot \mathbf{\det(A)}\end{aligned}$$

Die Gleichungen sind äquivalent, die Dynamik des Systems bleibt unverändert.

Die Nullstellen des charakteristischen Polynoms werden als die "Wurzel des Polynoms" bezeichnet. Das liegt daran, dass die Nullstellen des Nennerpolynoms Polstellen und die des Zählerpolynoms Nullstellen genannt werden. Die Eigenwerte charakterisieren die Dynamik, und diese wird sich nicht ändern, man wird nur mal anders draufschauen.

Fallunterscheidungen der Eigenwerte im Rahmen dieser VO:

- reelle Eigenwerte
- konjugiert komplexe Eigenwerte
- Vielfachheiten (geom. und algebraisch) Die Geometrische Vielfachheit ist beschrieben, durch den Rangeinbruch der Matrix A . (Man setzt also einen Eigenwert in $\det(\lambda E - A)$ ein, und schaut, wie weit der Rang zurückgeht; siehe Beispiel)

Warum brauchen wir Diagonalmatrizen? Es ist viel einfacher beim Lösen, die Eigenwerte spielen sich so in Exponentialfunktionen wieder. Die Lösungen von z und x lassen sich ineinander umrechnen.

Wichtiges Beispiel 3.1:

$$\dot{x} = A \cdot x = \begin{pmatrix} 3 & 2 & -2 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot x$$

Die Eigenwerte einer Dreiecksmatrix liegen IMMER auf der Diagonale. (wichtig für Prüfungen)

$$(A - \lambda_i \cdot E) \cdot v_i = 0$$

, $i \in 1, 2, 3$ Für $\lambda_1 = 3$:

$$\implies v_{13} = 0, v_{1,2} = 0, v_{11} = \text{beliebig}$$

$$\begin{pmatrix} v_{11} \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, v_{11} \neq 0$$

Für $\lambda_2 = 1$: Durch einsetzen sieht man:

$$\text{rang}(A - 1 \cdot E) = 1$$

$\dim(\text{Kern}(A - 1 \cdot E)) = 3 - \text{rang}(A - 1 \cdot E) = 2 \dots$ der "Verlust" den man hat, ist immer die Dim des Kerns analog wie zuvor ergibt sich:

$$2 \cdot v_{21} + 2 \cdot v_{22} - 2 \cdot v_{23} = 0$$

$$[-v_{22} + v_{23}, v_{22}, v_{23}]$$

Es können einige Variablen gewählt werden. Gewählt wurden

$$V = \begin{pmatrix} v_1 & v_2 & v_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\dot{z} = V^{-1} \cdot A \cdot V \cdot z = \tilde{A} = \begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot z, z(9) = z_0 = V^{-1} \cdot x_0$$

$$\tilde{\Phi} = \begin{pmatrix} \exp(3t) & 0 & 0 \\ 0 & \exp(t) & 0 \\ 0 & 0 & \exp(t) \end{pmatrix}$$

3.2.2 Notwendigkeit von Hauptvektoren

$(A - \lambda \cdot E)v_1 =$ wird gelöst, woraus dann die restlichen Hauptvektoren bestimmt werden können:

$$(A - \lambda E)v_{j+1} = v$$

Nach Herleitung wie im Skriptum folgt:

$$A \cdot V = v \cdot (\lambda \cdot E + N)$$

Beispiel: Berechne $V \cdot N$, wobei $V \in R^{n \times n}$ N ist eine nilpotente Matrix, die wie ein Schieberegister funktioniert, sie verschiebt alle Spaltenvektoren um eine Stelle nach rechts. Nach genügend vielen Schritten kommt immer eine Nullmatrix raus!

Wenn gilt $A \cdot B = B \cdot A$, dann gilt $\exp(A + B) = \exp(A) \exp(B)$. Damit folgt aus 3.24 die Lösung 2.25. Was sehen wir: Das Lösungsverhalten wird durch den Eigenwert dominiert. Hiermit wurde das Lösungsverhalten gezeigt, wenn die algebraische Vielfachheit größer als die geometrische ist.

Keine Ahnung was das hier werden soll:

$$\begin{pmatrix} v_{11,R} + I \cdot v_{11,R} & v_{12,R} + I \cdot v_{12,R} \\ v_{11,R} - I \cdot v_{11,R} & v_{12,R} - I \cdot v_{12,R} \end{pmatrix} \cdot \frac{1}{2} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -I & I \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} v_{11,R} & v_{12,R} \\ v_{11,I} & v_{12,I} \end{pmatrix}$$

3.irgendwas Zusammenfassung

Man betrachte wieder die Fallunterscheidung der Eigenwerte. Die Eigenwerte bestimmen nämlich das Lösungsverhalten.

Beispiel: Unbedingt selbstständig durchrechnen (er hat das Beispiel nur durchbesprochen)

Mit der Dynamikmatrix, im speziellen mit ihrer Eigenwerte, identifizieren wir das Verhalten. Im Weiteren wird die Stabilität beurteilt. Wir haben heute die Fallunterscheidungen der Eigenwerte untersucht, weil uns die Lage der Eigenwerte extrem viel sagen.

3.3 Allgemeines Lösungsverhalten

Ein lineares System kann nicht, in endlicher Zeit nach unendlich oder gegen 0 gehen. Ein nicht-lineares System kann das. Siehe Satz 3.3. Mit Satz 3.4 haben wir den ersten Stabilitätsbegriff kennengelernt.

Nächstes Mal:

Was ist die Bedeutung des Eigenvektors. Im Beispiel der Flugtechnik ist weiters die Richtung notwendig, da wird der EigenVEKTOR notwendig.

31.10.2023

Wiederholung

3.5 Realisierungsproblem

Gegeben sei ein LTI-System:

$$\begin{aligned}\dot{x} &= Ax + bu, x_0 \\ \text{dot}y &= c^T x + du\end{aligned}$$

Daraus kann mit einem Ausgangszustand x_0 eine Übertragungsfunktion im Laplacebereich hergeleitet werden:

$$G(s) = \frac{\hat{Y}(s)}{\hat{U}(s)} = c^T (sE - A)^{-1} b + d$$

Der reverse Weg beschreibt ein Realisierungsproblem.

Wenn der Zählergrad grösser als der Nennergrad ist, hat man einen Differenzierer, daher macht es Sinn, dass man da keinen Zustand haben kann. Es werden Eigenschaften mit den englischen Begriffen

- proper: Zählergrad \leq Nennergrad
• strictly proper: Zählergrad $<$ Nennergrad

Beispiel:

$$\tilde{b}_l = b_l - a_l b_n$$

... bitte nachlesen

Stabilität

BIBO-Stabilität

$$\begin{aligned}\dot{x} &= Ax, x_0 \\ G_s &= \frac{\hat{Y}}{\hat{U}} \\ \lim_{t \rightarrow \infty} x(t) &= 0\end{aligned}$$

Satz 3.7: BIBO-Stabilität anhand der Impulsantwort

Impuls-Eingang Laplace-transformiert ergibt

$$G(s) = 1$$

daraus folgt

$$\hat{Y}(s) = G(s) * 1, y(t) = \mathbb{L}^{-1}\{G(s)\} = g(t)$$

Satz 3.8: BIBO-Stabilität anhand der Impulsantwort

$$G(s) = \frac{\hat{Y}}{\hat{U}} = c^T (sE - A)^{-1} b + d = \frac{Z(s)}{N(s)}$$

Hieraus lässt sich erkennen, dass sich die Eigenwerte im Nenner befinden müssen.

3.7 Kontinuierlicher Frequenzgang

Wir beschränken uns auf Harmonische Eingangs- und Ausgangsgrößen. Wenn eine harmonische Grösse aufgeschaltet wird, schwingen nach ausreichend langer Zeit alle transienten Funktionen im Ausgang ab und es bleibt eine harmonische Schwingung mit der gleichen Frequenz.

Beispiel 3.4

Im Skriptum durchbesprochen Man sieht, wir erhalten wieder eine harmonische Schwingung, es ändern sich nur Amplitude und Phase. Am Beispiel $Y = U^2$ sieht man auch direkt, dass das nur für lineare Systeme gilt.

Rückblick auf die komplexen Zahlen: $z_1 = a_1 + Ib_1 = \text{Betrag}(z_1) \cdot e^{I \arg(z_1)}$

$$\text{Betrag}(z_1) = \sqrt{a_1^2 + b_1^2}$$

$$\arg(z_1) = \arctan\left(\frac{b_1}{a_1}\right)$$

Für die Prüfung: $\arctan(\frac{1}{1}) \neq \arctan(-\frac{1}{-1})$ das ist KEIN Rechenfehler, das wird bei der Prüfung als ein normaler Fehler angerechnet.

HÜ: Rechne auch $z_1 \cdot z_2$ und $\frac{z_1}{z_2}$ aus. Der Prof hat lang und breit erklärt, dass wir bei der Prüfung nachdenken müssen, es werden keine 40 Zeilen zum umformen erwartet. Das dividieren zweier komplexer Zahlen ist kein Trick sondern eine Grundlage.

Beim Aufbau eines Frequenzgangs könnte man eine Frequenz einstellen, und aufs Einschwingen warten, und das für ganz viele Frequenzen wiederholen. Wird aber in der Praxis nicht so gemacht. Professionell wird Eingang und Ausgang irgendwie bestimmt angeregt, beides FF-transformiert und die beiden FFTs mit- einander dividiert.

Zur Darstellung werden Bodediagramm und Ortskurve verwendet.

Eine Nyquist-Ortskurve wird mit Betrag und Winkel geplottet (siehe Skriptum)

Das Bodediagramm:

- Amplitudengang: doppellogarithmisch aufgetragener Betrag
- Phasengang

Wieso wird das so gemacht? Siehe Gleichungen 3.117 und 3.118

$$\log\left(\frac{a}{b}\right) = \log(a) - \log(b)$$

$$\log(a \cdot b) = \log(a) + \log(b)$$

Zu Gleichung 3.119: Es sind einige Erkenntnisse zu den reellen und conj. kompl. Nullstellen zu sehen. Weiters:

- $\xi = 0 \implies 1 + (s \overline{\omega_z^2 = 0})$
- $\xi = 1 \implies 1 + 2(s \overline{\omega_z + (\frac{s}{\omega_z})^2 = (1 + \frac{s}{\omega_z})^2 = 0})$

Die Nullstellen lassen sich sehr gut in der komplexen Ebene abbilden. Diese Erkenntnis ist sehr fundamental für die gesamte Vorlesung.

V wird als Verstärkungsfaktor bezeichnet.

$$G(s) = \frac{\hat{Y}}{\hat{U}}$$

$$u(t) = \sigma(t) \text{ laplacetransformiert } \hat{U} = \frac{1}{s}$$

$\sigma(t) \dots$ Heavyside-Funktion

$$\hat{Y} = G(s)\hat{U} = G(s)\frac{1}{s}$$

Endwertsatz: $\lim_{t \rightarrow \infty} y(t) = \lim_{s \rightarrow 0} s\hat{y} = \lim_{s \rightarrow 0} G(s) = G(0) = V \frac{Z(0)}{N(0)} = V$

$(I\omega)'$ wird als Integrator/Differenzierer bezeichnet. Integrator

$$\dot{x} = u, x_0 = 0$$

$$y = x$$

$$s\hat{x} = \hat{u}$$

$$\hat{y} = \hat{x} = \frac{\hat{u}}{s} \implies \frac{\hat{y}}{\hat{u}} = \frac{1}{s}$$

Differenzierer

$$y = \dot{u}$$

$$\hat{y} = s\hat{u}$$

$$\frac{\hat{y}}{\hat{u}} = s = G(s)$$

$$G(s) = \frac{1}{s} = \frac{1}{I\omega}$$

$Betrag(G(s))_{dB} = \text{Im Bodediagram plotten (Gerade mit } k=-45^\circ)$

$$\arg\left(\frac{1}{I\omega}\right) = 0 - \arg(I\omega) = -90 \dots \text{const}$$

$$G(s) = \frac{1}{s^2} = -\frac{1}{\omega^2}$$

$Betrag(G(s))_{dB} = \text{Im Bodediagram plotten}$

$$\arg\left(\frac{1}{s^2}\right) = \dots$$

Der Differenzierer steigt stattdessen. Für sehr hohe Frequenzen geht der Differenzierer gegen unendlich. Da jedes reale System Rauschen hat, macht es den Differenzierer sehr unangenehm. Der Differenzierer macht in echt einfach keinen Sinn, und MatLab weigert sich, ihn aus der Toolbox zu entfernen.

Wiederholung

- LTI
- SISO
- jedes Laplace-transformierbare Signal kann auf ein System aufgeschaltet werden, um die Systemantwort zu bestimmen Beispiele: Motor: Strom wird aufgeschaltet und Drehzahl bestimmt
- Letzte Stunde: Wenn s auf die Imaginäre Achse eingeschränkt wird, hat man einen kontinuierlichen Frequenzgang $G(s)|_{s=I\omega} = G(I\omega) = \text{Re}(G(I\omega)) + I \cdot \text{Im}(G(I\omega)) = \|G(I\omega)e^{I \cdot \arg(G(I\omega))}\|$
Mit logarithmischen Frequenzgängen zeigen wir harmonische Eingangs und Ausgangsgrößen. Siehe weiters Integrierer, Differenzierer, etc. und siehe weiters die logarithmischen Rechenregeln.

3) Linearer Term $G_3(I\omega) = 1 + I \frac{\omega}{\omega_K}$

Betrag

Fallunterscheidung

- für $\frac{\omega}{\omega_K} \leq 1$: nähert sich 0 an
- für $\frac{\omega}{\omega_K} = 1$: ist etwa $3,0103 \frac{\omega}{\omega_K}$

Hierzu bitte den Frequenzgang für $G(s) = 1 + \frac{s}{10}$ plotten, dann hat man den Betrag von Lineartermen verstanden.

Anmerkung für Prüfung: Transienten müssen im Bodediagramm nicht angenähert werden, Knickzüge sind komplett ausreichend.

Phase

Fallunterscheidung

- alle 3 Fälle wiederholen und für $G(s) = 1 + \frac{s}{10}$ und $G(s) = \frac{1}{1 + \frac{s}{10}}$ plotten

Wichtig - Interpretation des Phasengangs: Wenn das Vorzeichen negativ ist, kommen negative Winkel raus. Das trifft für Nullstellen zu, die auf der instabilen (positiven) Hälfte der komplexen Ebene zu. Daher werden negative Phasengänge als instabil interpretiert (definiert). Wenn jedoch der Term im Nenner stehen würde, z.B. $\frac{1}{1 + \frac{s}{10}}$, dann geht die Phase für stabile Systeme nach unten. Hierzu irgendwie eine Eselsbrücke aneignen und nochmal im Skriptum nachlesen.

4) Quadratischer Term $G_4(I\omega) = 1 - (\frac{\omega}{\omega_K})^2 + I 2 \frac{\omega}{\omega_K}$, $\omega_K > 0$:

Betrag

- wieder 3 Fälle durchführen und für $G(s) = 1 + 2 \frac{s}{10} + (\frac{s}{10})^2$ und $G(s) = \frac{1}{1 + 2 \frac{s}{10} + (\frac{s}{10})^2}$ plotten
- 4. Fall: Variation vom $\omega_K = (0, 1]$. Man erkennt Resonanz- und Antiresonanz (und alles dazwischen)

Beispiel: Feder-Masse-Schwingkreis Aufbau: Wand-Feder-Masse-Kraft Mit Position x zwischen Wand und Massenzentrum

$m \cdot$

Amplitudengang

$$G(s) = \frac{10^{-2} \cdot 10}{0.01} \frac{1 - \frac{s}{10}}{s(1 + 2 \frac{1}{2} \frac{s}{0.1} + (\frac{s}{0.1})^2)}$$

normierte Form anschreiben

$$G(s) = \frac{10^{-2} \cdot 10}{0.01} \frac{1 - \frac{s}{10}}{s(1 + 2 \frac{1}{2} \frac{s}{0.1} + (\frac{s}{0.1})^2)}$$

Algebraisch Teilfunktionen

$$G_1 = 10, G_2 = \frac{1}{s}, G_3 = 1 - \frac{s}{10}, G_4 = \frac{1}{1 + 2 \frac{1}{2} \frac{s}{0.1}}$$

Diese Teilfunktionen können separat aufgetragen und addiert werden.

Grafisch Teilfunktionen

Weil die unterschiedlichen Knickzüge, nach der Knickfrequenz sortiert sind, können sie nacheinander kontinuierlich grafisch addiert werden. Das geht natürlich schwer, wenn die Knickfrequenzen sehr knapp aneinander liegen. In dem Fall ergeben sich die Transienten durch Überlagerung. In solchen Fällen sollten die algebraischen Teilfunktionen aufgezeichnet werden. Die Addition dieser Teilfunktionen ist dann nicht mehr so wichtig und kann bei Prüfungen übersprungen werden.

Phasengang

Hier kann sehr ähnlich gearbeitet werden, siehe Skriptum, kein Bock mitzuschreiben.

Phasenminimale Übertragungsfunktionen

Eine Übertragungsfunktion $G(s)$ ist phasenminimal, wenn sich alle Pole in der linken offenen Halbebene befinden.

Beispiel: Die Sprungantwort eines Systems wird kurzzeitig negative, bevor sie sich im Positiven einstellt (siehe Versatz eines Pendels, das in der oberen Ruhelage liegt). Die kurzzeitige negative Phase zeigt, dass es eine rechte Polstelle gibt \implies das System ist nicht phasenminimal

09.11.2023

Wiederholung/Rechentips?

Gegeben sei

$$G(s) = \frac{-(s-2)}{s^2 + s + 1}$$

. Er plottet uns die Sprungantwort in Matlab. Zeigen Sie, wie man auf die gleiche Sprungantwort kommt.

$$\lim_{t \rightarrow +0} y(t) = \lim_{s \rightarrow \infty} s\hat{y} = \lim_{s \rightarrow \infty} sG(s) \frac{1}{s} = 0$$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} y(t) = \lim_{s \rightarrow 0} s\hat{y} = \lim_{s \rightarrow 0} sG(s) \frac{1}{s} = G(0) = 0$$

$$\lim_{t \rightarrow 0} \frac{d}{dt} y(t) = \lim_{s \rightarrow \infty} s(s\hat{y}) = \lim_{s \rightarrow \infty} s^2 G(s) \frac{1}{s} = \lim_{s \rightarrow \infty} \frac{-s^2 + 2s}{s^2 + s + 1} = -1$$

auttex Diese Eigenschaften können zur Konstruktion der Sprungantwort herangezogen werden.

3.8 Regelungstechnische Übertragungsglieder

In der Praxis können natürlich nicht immer Sprungantworten herangezogen werden, da diese bereits destruktiv für das zu untersuchende System wirken können.

3.8.1 PT1-Glied

Anmerkung: Polstellen und Zeitkonstanten hängen direkt miteinander zusammen, daher sind unterschiedliche Problemstellungen möglich. (Polvorgabe oder Dynamikvorgabe)

3.8.2 PT2-Glied

3.8.3 P-Regler

3.8.4 I-Regler

3.8.5 PI-Regler

$$G(s) = \frac{V_I(1 + sT_I)}{s} = \frac{V_I}{s} + V_I T_I$$

Die Sprungantwort ist direkt aus der Geradengleichung ablesbar.

3.8.6 Differenzierer

3.8.7 Proportional-Differential-Glied

3.8.8 Lead-Glied (PD-T₁ – Glied)

Kommt immer wieder zur Prüfung!

$$G = V \frac{1 + sT}{1 + s\eta T}, 0 < \eta < 1$$

Plot: Frequenzgang (V-kosnt -> gerade -> konstant $\frac{1}{T}$ und $\frac{1}{\eta T}$) Phasengang (Gauss-Glocke für $\frac{1}{T}$ und $\frac{1}{\eta T}$)

$$\lim_{t \rightarrow +0} y(t) = \lim_{s \rightarrow \infty} s \frac{1}{s} G(s) = V \frac{T}{\eta T}$$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} y(t) = \lim_{s \rightarrow 0} s \frac{1}{s} G(s) = V$$

Sprungantwort des Lead-Glieds konstruieren: Sprung auf $\frac{V}{\eta}$ und exponentieller abstieg zu V . Der Nenner dominiert immer die Dynamik, daher kann die Zeitkonstante ohne Zeichnen der Tangente durch Zerlegung der Funktion abgelesen werden. Das Lag-Glied schaut ähnlich aus, startet jedoch unterhalb von V und nähert sich nach oben an. Zur Bestimmung der maximalen Phasenanhhebung kann die erste Ableitung des Arguments bestimmt werden. Solche Formeln stehen aber im Formelheft.

3.8.9

3.8.10 Totzeit-Glied

Er meinte, er wird sich im Rahmen dieser VO nicht mit der Lösung partieller Differentialgleichungen beschäftigen. Beim Totzeiglied macht er die Ausnahme. Keine Ahnung was er macht aber Transport durch ein Rohr:

$$k_P + \frac{K_I}{s} + k_D s$$

$$y(t) = u(t - \frac{L}{V})$$

Story-Time: Water-Hammer im Pumpspeicherkraftwerk

Es treten sehr lange Transportleitungen auf, weshalb es zu Totzeiten im Sekundenbereich kommt. Daher muss man stark aufpassen, keinen Überdruck aber auch keinen Unterdruck zu erzeugen. Beim Unterdruck können Kavitäten erzeugt werden, die durch das System wandern und dann zum Beispiel an der Schaufel Schäden erzeugen.

Bodediagramm

$$G(s) = e^{-sT_t}$$

$$G(I\omega) = e^{-I\omega T_t}$$

$$\arg(G(I\omega)) = -\omega T_z$$

3.9 Schaltungstechnische Realisierung

Dieses Kapitel wird nicht geprüft. Er wollte uns nur mal demonstrieren, wie elegant man Sachen machen kann.

3.10 Pol-Nullstellen Diagramm

$$T = \frac{1}{\sqrt{\alpha^2 + \beta^2}}$$

Hier sieht man sehr schön, weshalb Matlab Halbkreise für das Pol-Nullstellen-Diagramm einzeichnet.

Wenn als Problemstellung jetzt eine Polvorgabe gefordert ist, können diese Pole nun in diesem Diagramm eingetragen werden. Durch Verschiebung entlang der Halbkreise kann die Dämpfung des Systems beeinflusst werden (siehe letztes Kapitel).

4 Der Regelkreis

Regelkreis hier abbilden.

- Führungsregelung
- Störregelung: Störgrössenaufschaltung - Messung der Temperatur der Nordwand, da sonst die Totzeit zu hoch wäre
- Rauschen des Sensors

Die Identifikation eines Regelkreises ist sehr wichtig. Was ist die Strecke? Was ist der Regler? Was ist die Führungsgrösse? Alle Elemente sollten intuitiv erkennbar sein und das kann geübt werden.

Fun-Fact: Die englische Sprache hat keine eigenen Begriffe für Steuerung und Regelung open-loop-control: Steuerung closed-loop-control: Regelung

Anmerkung zu Abb. 4.2: Sowas muss natürlich nicht auswendig gelernt werden und ist auch nicht Stoff der Vorlesung, es geht hier nur um die regelungstechnische Analyse. In diesem System kommen einige Komponenten vor, unsere Ausgangsgrösse ist hier die Drehzahl ω_2 . Man sieht, dass die Drehzahl als Überlagerung von zwei Eingängen darstellen kann. Diese Strecke muss nun um ein Regelungsmitglied erweitert werden.

Die wesentlichen Aufgaben der Regelung sind folgende:

- 1) Stabilisierung einer instabilen Strecke
- 2) das Ausgangssignal $y(t)$ soll dem Referenzsignal $r(t)$ möglichst gut folgen
- 3) die Störübertragungsfunktion kann durch $R(s)$ prinzipiell gezielt verändert werden
- 4) die Parameterschwankungen der Strecke $\Delta G(s)$ können in $T_{r,y}(s)$ prinzipiell unterdrückt werden
- 5) das Sensorrauschen wirkt sich im Bereich guten Führungsverhaltens direkt auf die Ausgangsgrösse aus

14.11.2023

Wiederholung

Historische Zusammenfassung der Regelkreise:

- Ägypter: Korkschwimmer als erste P-Regler
- Dampfmaschine: Erster moderner Regler. Hat sich noch nicht stark durchgesetzt, da die Fabrikation der Regler noch zu aufwendig war
- vor wenigen Jahrzehnten waren Echtzeit-regler noch wünschdenken
- Heutzutage sind Echtzeitregler ein Kernthema, Stichwort: Cyber-Physical-Connections

Wir brauchen zur Regelung einer Strecke, einen Aktor. Wenn die Dynamik des Aktors in der gleichen Grössenordnung wie die Strecke liegt, so ist der Aktor Teil der Regelstrecke. Aktoren sind in der Praxis oftmals stark überdimensioniert. Die Eingangsgrösse des Aktors ist immer die Ausgangsgrösse des Reglers. Am Ausgang der Strecke findet man die Stellgrösse, mit der ein Soll-Ist-Vergleich durchgeführt werden kann. Der Sensor übersetzt die Ausgangsgrösse für den Regler.

Weiters wurde alles am Beispiel einer Antriebsregelstrecke besprochen. Hier sieht man wieder: Dynamik ist relativ, verglichen zum Anker ist die Leistungselektronik beliebig schnell. Zur Abbildung 4.4 wird heute der Regler entworfen.

Siehe Abb. 4.5: Regelkreis als Übertragungssystem Der Regler erhält eine verrauschte Rückkopplung und stellt eine Führungsgrösse u ein. Da wir mit linear Funktionen arbeiten können wir Übertragungsfunktionen verwenden.

Wir müssen nun die Aufgaben einer unserer Regelstrecke erfüllen:

- 1) sollte die Strecke instabil sein, müssen wir diese stabilisieren. Man denke an das AKW Fukushima oder an die Boeing die nur mit einem extern angebrachten empfindlichen Sensor stabilisiert wurde

- 2) $T_{r,y}(I) = 1$
- 3) $T_{d,y}(I\omega) = 0$
- 4) $\frac{\Delta T_{r,y}(I\omega)}{T_{r,y}(I\omega)} = 1$
- 5) $T_{n,y}(I\omega) = 1$

Dies ist nicht sehr realistisch, daher wandeln wir das um auf:

- 1) sollte die Strecke instabil sein, müssen wir diese stabilisieren. Man denke an das AKW Fukushima oder an die Boeing die nur ein extern angebrachter empfindlicher Sensor stabilisiert wurde
- 2) $\|T_{r,y}(I)\| \ll 1$
- 3) $\|T_{d,y}(I\omega)\| \ll 0$
- 4) $\|\frac{\Delta T_{r,y}(I\omega)}{T_{r,y}(I\omega)}\| \ll 1$
- 5) $\|T_{n,y}(I\omega)\| \ll 1$

$$T_{r,y}(s) = \frac{\hat{Y}}{\hat{r}}, \frac{R(s)(G(s) + \Delta G(s)) - R(s)G(s)}{R(s)G(s)} = \bar{G}$$

$$T_{r,y}(s) = G(s)R(s)$$

Man erinnere sich: BIBO-Stabilität - Alle Polstellen haben Realteil kleiner 0? das hab ich fix falsch verstanden.

4.2.1 Einfache Steuerung

Er zeigt uns ein Matlab-Projekt: Steuerung eines Gleichstrommotor
 Er zeigt uns ein Matlab-Projekt: Steuerung eines Gleichstrommotors. Wie kann man eine Steuerung entwerfen. Man nehme an, es gelte $G(s) = \frac{1}{(sT)^2 + 2\xi sT + 1}$

$$R(s) = V \frac{(sT)^2 + 2\xi sT + 1}{(s+1)^3}$$

Es wird gewählt: $V = 1, \dots$

zu Abb. 4.7: Steuerung mit Störgrössenaufschaltung

$$T_{dy}(s) =$$

$$R_d(s) = \frac{G_d(s)}{G(s)} T_{dy}(s) = 0 \dots \text{dies ist nicht möglich}$$

$$G_d(s) = \frac{Z_d(s)}{N_d(s)}$$

$$G(s) = \frac{Z(s)}{N(s)}$$

$$G(s) = \frac{1}{s^2 + s + 1}$$

$$G_d(s) = \frac{1}{s+1}$$

$$\frac{G_d(s)}{G(s)} = \frac{1}{s+1} (s^2 + s + 1)$$

$$R_d(s) = \frac{Z_d(s)N(s)}{N_d(s)Z(s)}$$

Es darf zu keiner Kürzung kommen. (Kürzungen sind nämlich niemals praktisch möglich, da man nicht alle Nachkommerstellen kennen kann)

4.3 Regelung

$$T_{d,y} = \frac{R(s)G(s)}{1 + R(s)G(s)}$$

$$T_{d,y}(s) = \frac{G_d(s)}{1 + R(s)G(s)}$$

$$T_{n,y}(s) = \frac{-R(s)G(s)}{1 + R(s)G(s)}$$

irgendwas

irgendwas

Demonstriert Implementation in Matlab.

Merksatz: Als Konsequenz ist zu beachten, dass die Rückkopplung immer mit dem Stabilitätsproblem verbunden ist.

Def.: Interne Stabilität Die Übertragungsfunktion des geschlossenen Kreises muss stabil sein. We...stimmt nicht ganz, bitte überarbeiten Beispiel: Einschleifiger Standardregelkreis Strecke: $\frac{1}{s-1}$ Regler: $\frac{s-1}{s+1}$ Blockschaltbild: | r-O-R-O-S-.y |-----|

$$T_{r,y} = \frac{\frac{s-1}{s+1} \frac{1}{s-1}}{1 + \frac{s-1}{s+1} \frac{1}{s-1}} = \frac{\frac{1}{s+1}}{\frac{s+2}{s+1}} = \frac{1}{s+2} \text{ BIBO}$$

$$T_{d,y} = \frac{\frac{1}{s-1}}{1 + \frac{1}{s-1} \frac{s-1}{s+1}} = \frac{s+1}{(s+2)(s-1)} \text{ nicht BIBO wegen } (s-1)$$

Ein intuitives Verständnis zur Interne Stabilität ist wichtig.

Nun folgt der Anschluss an die klassische Methodik, die oft an einer HTL übermittelt wird. Blockschaltbild: | r-O-R-G-O-.y |-----| Das R-G-Glied wird als offener Regelkreis bezeichnet $L(s) = R(s)G(s)$

$$T_{r,y} = \frac{RG}{1 + RG} = \frac{L}{1 + L}$$

$$T_{d,y} = \frac{1}{1 + RG} = \frac{1}{1 + L}$$

Der Amplitudengang des offenen Regelkreises geht exponentiell nach unten und schneidet die Achse bei ω_c

$$\omega \ll \omega_c : \|L\| \gg 1 \implies \|T_{r,y}\| \approx 1, \|T_{d,y}\| \approx \frac{1}{\|L\|}$$

$$\omega \gg \omega_c : \|L\| \ll 1 \implies \|T_{r,y}\| \approx \|L\|, \|T_{d,y}\| \approx \frac{1}{\|L\|}$$

Hiermit können nun $\|T_{r,y}\|_{dB}$ und $\|T_{d,y}\|_{dB}$ plotten

nun könnte der Regler so entworfen werden, der im offenen Kreis an der Stelle ω_s einen Peak einbaut, welcher in $\|T_{d,y}\|_{dB}$ den gleichen negativen Peak erzeugt. Siehe Tafelbild

Im weitesten Sinne entspricht die Durchtrittsfrequenz der Bandbreite wie in Folie 285 beschrieben. Nun könnte man sich denken, dass man die Durchtrittsfrequenz beliebig erhöht und die Bandbreite somit beliebig wählt. Woran wirds scheitern? Am Aktor.

Als Vorbereitung für die nächste Stunde wurde in Matlab ein Antriebsreglerentwurf mit Sensorrauschen betrachtet. Die Durchtrittsfrequenz wurde so weit erhöht, dass das Sensorrauschen nicht mit im Unterdrückungsbereich der offenen Regelschleife lag.

16.11.2023

Wiederholung

Korrektur: Bandbreite bedeutet, die Führungsübertragungsfunktion hat 3dB Abfall. In der englischen Literatur wird das ein wenig anders definiert. Flex schon wieder wie ein König - Das Nobelpreiskomitee hat um einen Vortrag gebeten. Er hat das 3-fach Pendel vorgestellt und 2 Physiker haben ihn persönlich angesprochen und haben gemeint, dass das Video fake sei. Das 3-fach Pendel hat zwar nicht vorhersagbares Verhalten mit einer nicht löslichen Differentialgleichung, kann aber in einem Closed-Loop-System stabilisiert werden. Zur Erinnerung, jede Schwächung kann noch durch

einen entsprechenden Aktor ausgeglichen werden, aber bereits bei $-60dB$ bräuchte man einen 1000-mal stärkeren Aktor. Hochdynamische Systeme haben einen Faktor 100 an Überdimensionierung im Vergleich zu ihren stationären Betrieben.

Das Sensorrauschen und die Führungsübertragungsfunktion haben bis auf ein Vorzeichen das gleiche Verhalten. Daher kann das Rauschen nie separat unterdrückt werden und man muss bei der Wahl des Sensors entsprechend wählen. Wir leben von Information und wenn uns der Sensor die falsche Information liefert kann man dagegen nichts mehr machen!

Sensitivitätsfunktion

Führungsübertragungsfunktion

Es werden gerne glatte Führungssignale aufgeschaltet (am liebsten unendlich oft stetig differenzierbar), ist aber oft nicht möglich. Beliebte sind auch Rampenfunktionen wegen ihrer einfachen Superpositionierbarkeit.

Kaskadenregelkreise werden mit sogenannten inneren Regelkreisen innerhalb von Regelkreisen gebaut. Der innere Regelkreis sollte mit einer Dekade schneller als der äussere Regelkreis entworfen werden. Der innere Regelkreis entspricht einer Verstärkung von 1 und ist für den äusseren Regelkreis ideal. Er beeinflusst also den äusseren Regelkreis nicht und kann unsere gewünschte Zwischengrösse ideal erfassen. Nachteil: wir brauchen mehr Messgrössen (wir müssen die Zwischengrösse auch messen)

$$I$$

bis Gl. 4.34 sollte man das selbstständig hinbekommen.

Routh-Schema:

$$\begin{array}{r|rrrr} s^3 & 1 & 9 & 0 \\ s^2 & 3 & 9K & 0 \\ s^1 & \frac{3 \cdot 9 - 9K \cdot 1}{3} = 9 - 3K & 0 & \\ s^0 & \frac{(9 - 3K)9K - 3 \cdot 0}{9 - 3K} = 9K & & \end{array}$$

Gleichungssystem lösen.

Beispiel

$$\begin{array}{c} s^4 + 2s^3 + 3s^2 + 4s + 5 \\ \left[\begin{array}{cccc} s^4 & 1 & 3 & 5 \\ s^3 & 2 & 4 & 0 \\ s^2 & 1 & 5 & \\ s^1 & -6 & 0 & \\ s^0 & 5 & & \end{array} \right] \end{array}$$

Laut der -6 ist dies kein Hurwitzpolynom, falsches Vorzeichen. Wir wissen, dass beim Abbauprozess die Spalten nach und nach verschwinden. Werte die zur Berechnung des nächsten Wertes fehlen, werden zu 0 angenommen.

Beispiel

Wir haben einen Regelkreis $R \rightarrow G \rightarrow y$ rückgekoppelt

$$T_{ry}(s) = \frac{\frac{V_P V}{1+s^2}}{1 + \frac{V_P V}{1+s^2}} = \frac{V_P V}{s^2 + 1 + V_P V}$$

Nyquist-Kriterium: Graphisches Kriterium

Vorkenntnisse: Stetige Winkeländerung

Was ist die stetige Winkeländerung. Wir betrachten vom Punkt 0 aus, wie sich der Winkel ändert. Am Beispiel der Ortskurve aus Abb. 4.15 sieht man

$P(-\infty)$: Pfeildrehschichtuhrzeigersinn und stoppt bei $-3\pi/2$

$P(-0) \rightarrow P(+0)$: wird nicht gezählt, da ein Sprung nicht stetig ist

$P(+0) \rightarrow P(+\infty)$: *Pfeil dreht sich im Uhrzeigersinn und stoppt bei $-3\pi/2$* stetige Winkeländerung $= 2 \cdot \frac{-3\pi}{2} = -3\pi$

Für $s+1$ mit $s_i = -1$ stetige Winkeländerung $= \pi$ Für $s+1$ mit $s_i = 0$ stetige Winkeländerung $= 0$ Für $s+1$ mit $s_i = 1$ stetige Winkeländerung $= -\pi$

Satz 4.5 Nyquist-Kriterium

Gilt Bedingung 4.45, so ist der geschlossene Regelkreis BIBO-stabil.

Beispiel

Für das Nyquist-Kriterium wird die stetige Winkeländerung immer vom Punkt -1 aus betrachtet. Das Beispiel wird im Skriptum ausführlich beschrieben.

Das Nyquistkriterium gehört heutzutage nicht mehr wirklich zur Praxis. Bei transzendenten Funktionen schaut das noch anders aus.

Nächstes Mal

Wir werden die Phase auslegen, um Stabilität zu garantieren. Das wird ein Derivat des Nyquist-Kriteriums.