## Sprawozdanie 6

Jan Bronicki 249011 E06-61k Wtorek, 15:15-16:55

## 1 Cel ćwiczenia

Poznanie własności podstawowych członów dynamiki. Nabycie umiejętności wyznaczania parametrów transmitancji na podstawie otrzymanego wykresu.

## 2 Schematy symulacyjne

Człon inercyjny:

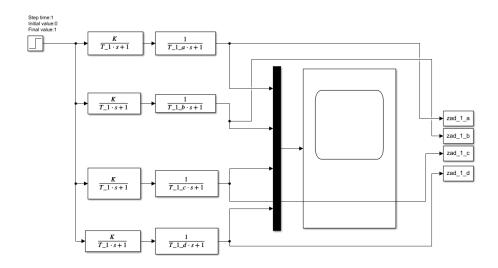
$$\frac{K}{(T_1s+1)(T_2s+1)}$$

 $T_1, T_2$  - stałe czasowe

K=2 - wzmocnienie członu

 $T_1 = 1$ 

- a)  $T_2 = 0$
- b)  $T_2 = T_1/10$
- c)  $T_2 = T_1/2$
- d)  $T_2 = T_1 \cdot 1.05$



Rysunek 1: Schemat modelu inercyjnego

#### Człon całkujący:

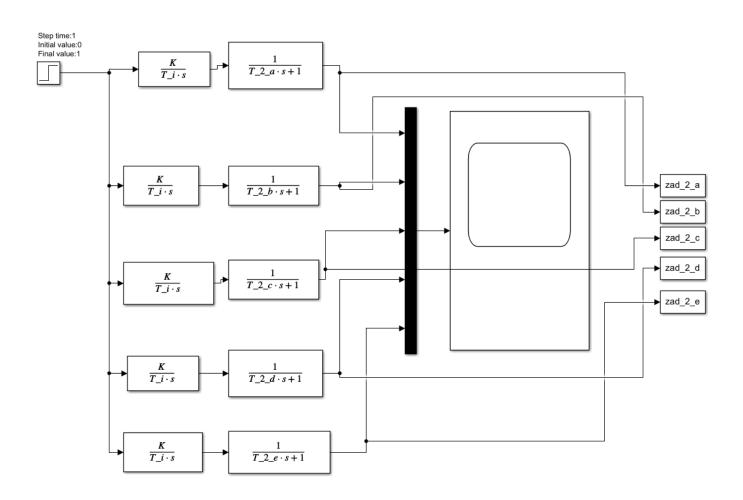
$$\frac{K}{T_i s(T_2 + 1)}$$

 $T_2$  - stała czasowe

K = 2 - wzmocnienie członu

 $T_i=1$ - czas całkowania

- a)  $T_2 = 0$  (całk. idealny)
- b)  $T_2 = T_i/100$  (całk. rzeczywisty)
- c)  $T_2 = T_i/10$
- d)  $T_2 \approx T_i$
- e)  $T_2 = T_i \cdot 10$



Rysunek 2: Schemat modelu całkującego

#### Człon różniczkujący:

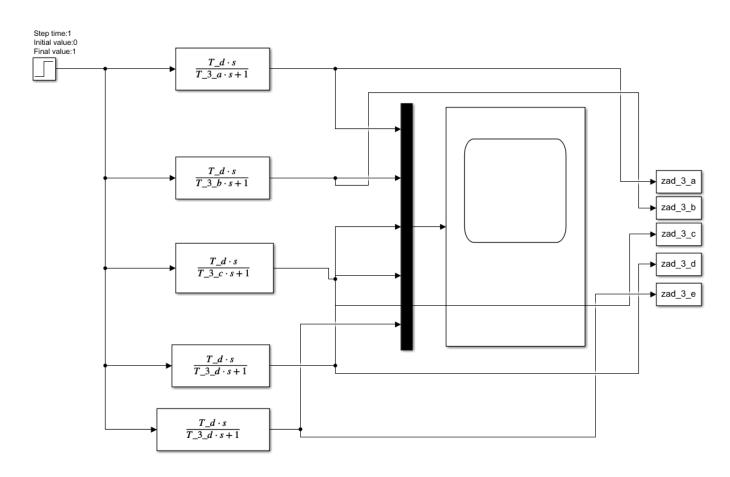
$$\frac{T_d s}{(T_2 s + 1)}$$

 $T_2$  - stała czasowa

K = 2 - wzmocnienie członu

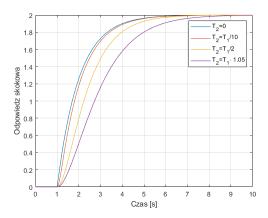
 $T_d=1$ - czas różiczkowania

- a)  $T_2 = 0$  (różn. idealny)
- b)  $T_2 = T_d/100$  (różn. rzeczywisty)
- c)  $T_2 = T_d/10$
- d)  $T_2 \approx T_d$
- e)  $T_2 = T_d \cdot 10$



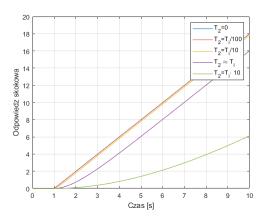
Rysunek 3: Schemat modelu różniczkującego

Aby móc uzyskać symulacje przybliżono wartość  $T_2=0$  do  $T_2=0.0001$ , dla członu różniczkującego. Otrzymane wyniki symulacji dla poszczególnych członów: Członu inercyjnego:



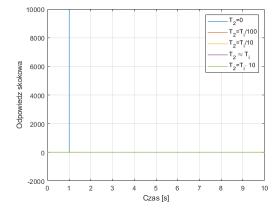
Rysunek 4: Wszystkie symulacje członu inercyjnego

#### Członu całkującego:



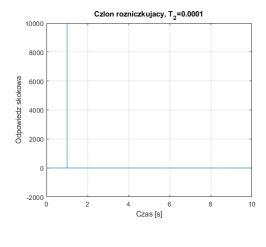
Rysunek 5: Wszystkie symulacje członu całkującego

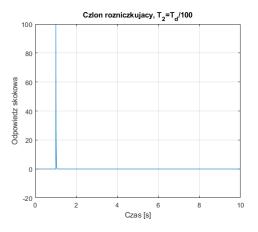
#### Członu różniczkującego:

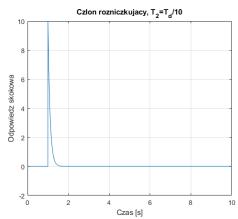


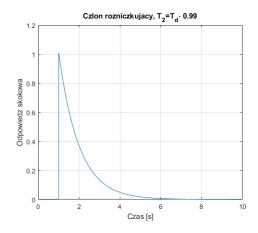
Rysunek 6: Wszystkie symulacje członu różniczkującego

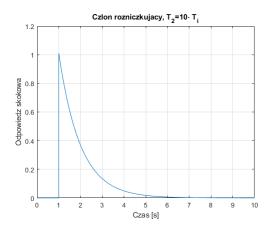
Poszczególne wykresy członu różniczkującego:



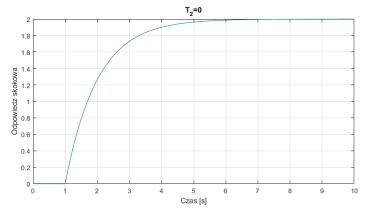


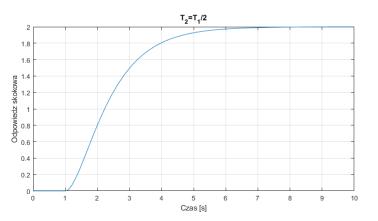


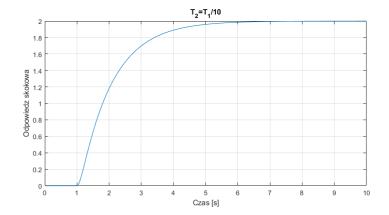


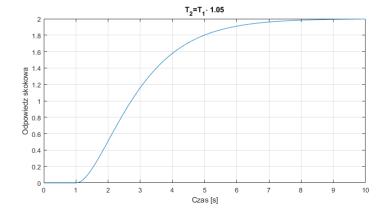


### Poszczególne wykresy członu inercyjnego:



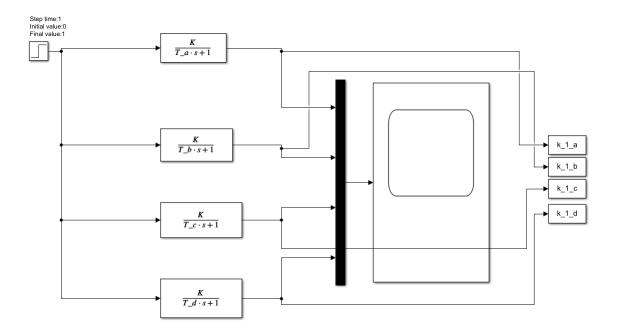




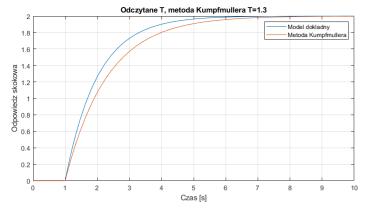


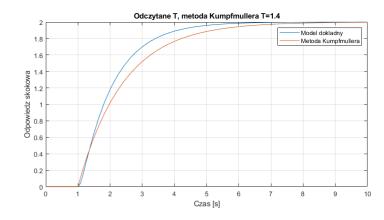
# 3 Metoda Kumpfmüllera

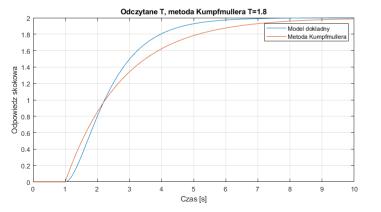
Model, dla odczytanych członów Kumpfmüllera:

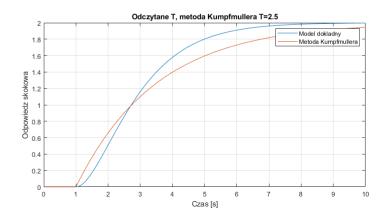


Porównanie odpowiedzi skokowych członów inercyjnych zadanych podczas zajęć z członami otrzymanymi za pomocą metodą Kumpfmüllera:









Odczytane wartości:

$$K = 2$$

a) 
$$T = 1.3$$

b) 
$$T = 1.4$$

c) 
$$T = 1.8$$

d) 
$$T = 2.5$$

#### 4 Wnioski

Dla członu inercyjnego, przy  $T_2=0$  układ stabilizuje się najszybciej. Im większa wartość  $T_2$  tym układ dłużej się stabilizuje. Dla członu całkującego przebieg  $T_2=0$  od początku ma formę funkcji liniowej. Jest to idealny człon całkujący. Im większe  $T_2$  tym potrzeba więcej czasu potrzeba, aby przebieg przypominał funkcje liniową. Dla członu różniczkującego  $T_2$  dążące do 0 najbardziej przypomina impuls. Jest to w przybliżeniu idealny człon różniczkujący. Im większe  $T_2$  tym funkcja osiąga niższe wartości oraz dłużej się stabilizuje.

## 5 Załącznik

```
clear;
close all;
K=2;
% model 1
T_1=1;
T_1_a=0;
T_1_b=T_1/10;
T_1_c=T_1/2;
T_1_d=T_1*1.05;
% model 2
T_i=1;
T_2_a=0;
T_2_b=T_i/100;
T_2_c = T_i/10;
T_2_d=T_i*0.99;
T_2_e=10*T_i;
% model 3
T_d=1;
T_3_a=0.0001;
T_3_b=T_d/100;
T_3_c=T_d/10;
T_3_d=T_d*0.99;
T_3_e=10*T_i;
sim('transmitancje_lab10')
% Rysowanie INERCYJNY
figure(1);
plot(zad_1_a)
hold on;
plot(zad_1_b)
hold on;
plot(zad_1_c)
hold on;
plot(zad_1_d)
grid on;
xlabel("Czas [s]")
ylabel("Odpowiedz skokowa")
```

```
legend('T_{2}=0','T_{2}=T_{1}/10','T_{2}=T_{1}/2','T_{2}=T_{1}\cdot 1.05')
% Rysowanie Calkujacy
figure(2);
plot(zad_2_a)
hold on;
plot(zad_2_b)
hold on;
plot(zad_2_c)
hold on;
plot(zad_2_d)
hold on;
plot(zad_2_e)
grid on;
xlabel("Czas [s]")
ylabel("Odpowiedz skokowa")
T_{2}=T_{i}\setminus dot 10'
% Rysowanie ROZNICZKUJACY
figure(3);
plot(zad_3_a)
hold on;
plot(zad_3_b)
hold on;
plot(zad_3_c)
hold on;
plot(zad_3_d)
hold on;
plot(zad_3_e)
grid on;
legend('T_{2}=0','T_{2}=T_{i}/100','T_{2}=T_{i}/10','T_{2} \approx T_{i}',
   T_{2}=T_{i}\setminus dot 10'
xlabel("Czas [s]")
ylabel("Odpowiedz skokowa")
% ROZNICZKUJACY OSOBNO
figure(4);
subplot(121)
plot(zad_3_a)
grid on;
title("Czlon rozniczkujacy, T_{2}=0.0001")
xlabel("Czas [s]")
ylabel("Odpowiedz skokowa")
```