

大连理工大学实验预习报告

学院(系): 电子信息与电气工程 专业: 自动化 班级: 电自1603

姓名: 曹炳全 学号: 201682008 组: _____

实验时间: 2018-12-27 周四下午 实验室: 创新园C208 实验台: _____

指导教师签字: _____ 成绩: _____

离散控制系统分析与设计

一、实验目的和要求

1. 了解采样过程, 掌握香农定理, 了解与掌握离散控制系统稳定的充要条件;
2. 掌握采样周期 T 对系统稳定性的影响及临界值的计算;
3. 观察分析离散控制系统在不同采样周期 T 时的瞬态响应曲线;
4. 掌握离散控制系统的稳态误差分析方法和数字校正方法;
5. 学会根据系统的动态与静态性能要求, 确定采样周期及线性系统的开环增益。

二、实验原理和内容

按选择的实验内容, 做好理论计算, 求出符合要求的 K 与 T 的值, 要详细写明所用的方法与过程。绘制被控对象的模拟电路图。发散振荡状态下的 K 或 T 不宜选的过大, 只比理论计算出的临界值稍大即可。

离散系统分析部分选择实验 1.3.4; 设计部分选择实验 6。

离散控制系统的框图如图 7-1 所示, 改变采样周期 T , 观察输出 $y(t)$ 的变化。

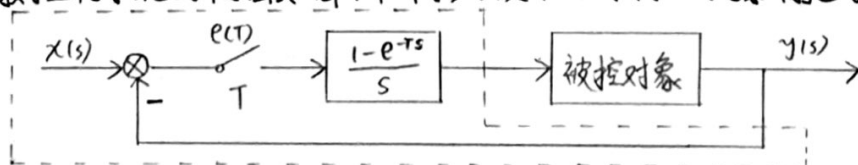
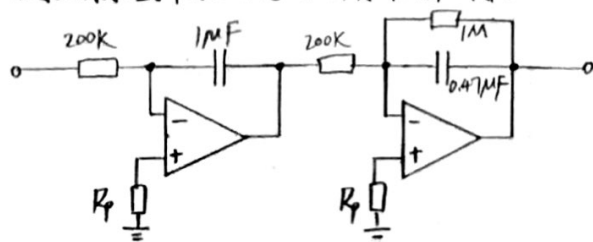


图 7-1 采样控制系统框图

1. 如图 7-1, 其中被控对象传递函数为 $\frac{5}{0.25(0.475s+1)}$, 调整采样周期, 完成表 7-1:

被控对象的模拟电路图如下图所示:



3. 如图7-1, 其中被控对象传递函数为 $\frac{k}{s(0.1s+1)(0.047s+1)}$, 采样周期T分别取0.5s、1s, 改变开环增益k, 完成表7-3与表7-4:

解: 系统的开环脉冲传递函数为:

$$G(z) = Z \left[\frac{1-e^{-Ts}}{s} \cdot \frac{k}{s(0.1s+1)(0.047s+1)} \right] = k(1-z^{-1}) Z \left[\frac{1}{s^2} - \frac{0.147}{s} + \frac{0.019}{0.1s+1} - \frac{0.002}{0.047s+1} \right]$$

$$= k \left[\frac{T}{z-1} - 0.147 + \frac{0.19(z-1)}{z-e^{-0.1T}} - \frac{0.043(z-1)}{z-e^{-0.217T}} \right]$$

① $T=0.5s$ 时, 代入整理得: $G(z) = k \cdot \frac{0.354z^2 + 0.145z - 0.003}{z^3 - 1.0067z^2 + 0.0067z}$

闭环特征方程: $1+G(z)=0$, 经化简后得: $z^3 + (0.354k - 1.0067)z^2 + (0.145k + 0.0067)z - 0.003k = 0$

对上式进行w变换, 令 $z = \frac{w+1}{w-1}$, 化简可得: $0.502kw^3 + (1.987 + 0.2k)w^2 + (4 - 0.49k)w + 2.0134 - 0.212k = 0$

列劳斯表如下:

w^3	0.502k	4 - 0.49k
w^2	1.987 + 0.2k	2.0134 - 0.212k
w^1	$\frac{7.948 - 0.174k}{1.987 + 0.2k}$	0
w^0	2.0134 - 0.212k	

由 $\begin{cases} 0.502k > 0 \\ 1.987 + 0.2k > 0 \\ 7.948 - 0.174k > 0 \\ 2.0134 - 0.212k > 0 \end{cases}$ 解得: $0 < k < 6.707$

$\therefore T=0.5s$ 时, 使系统稳定的开环增益为: $0 < k < 6.707$

② $T=1s$ 时, 代入整理得: $G(z) = k \cdot \frac{0.853z + 0.147}{z^2 - z}$

闭环特征方程: $1+G(z)=0$, 经化简后得: $z^2 + (0.853k - 1)z + 0.147k = 0$

对上式进行w变换, 令 $z = \frac{w+1}{w-1}$, 化简可得: $k w^2 + (2 - 0.294k)w + (2 - 0.706k) = 0$

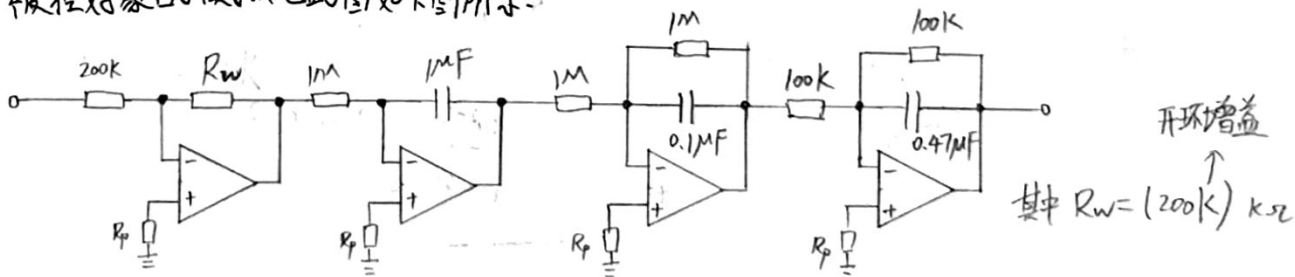
列劳斯表如下:

w^2	k	2 - 0.706k
w^1	2 - 0.294k	0
w^0	2 - 0.706k	

由 $\begin{cases} k > 0 \\ 2 - 0.294k > 0 \\ 2 - 0.706k > 0 \end{cases}$ 解得: $0 < k < 2.833$

$\therefore T=1s$ 时, 使系统稳定的开环增益为: $0 < k < 2.833$

被控对象的模拟电路图如下图所示:



4. 采样系统如图7-1, 其中被控对象的传递函数为 $\frac{1}{s(0.1s+1)}$, $T=0.5s$, 试通过实验求在输入 $r(t)=1(t)$; $r(t)=t$; $r(t)=0.2t^2$ 时的稳态误差。T=1秒时, 稳态误差有无变化?

解: 系统开环脉冲传递函数为

$$G(z) = Z \left[\frac{1-e^{-Ts}}{s} \cdot \frac{1}{s(0.1s+1)} \right] = (1-z^{-1}) Z \left[\frac{1}{s^2} - \frac{0.1}{s} + \frac{0.1}{s+10} \right] = \left[\frac{T}{z-1} - 0.1 + \frac{0.1(z-1)}{z-e^{-10T}} \right]$$

(1) $T=0.5s$ 时, 代入整理得: $G(z) = \frac{0.40067z + 0.09593}{(z-1)(z-0.0067)}$, 为I型离散系统。

① 输入 $r(t)=1(t)$ 时, 静态位置误差系数: $K_p = \lim_{z \rightarrow 1} [1+G(z)] = \infty$.

稳态误差: $e(\infty) = \frac{1}{K_p} = 0$

② 输入 $r(t)=t$ 时, 静态速度误差系数: $K_v = \lim_{z \rightarrow 1} (z-1)G(z) = 0.5$

稳态误差: $e(\infty) = \frac{T}{K_v} = 1V$

③ 输入 $r(t)=0.2t^2$ 时, 静态加速度误差系数: $K_a = \lim_{z \rightarrow 1} (z-1)^2 G(z) = 0$

稳态误差: $e(\infty) = \frac{0.4T^2}{K_a} = \infty$