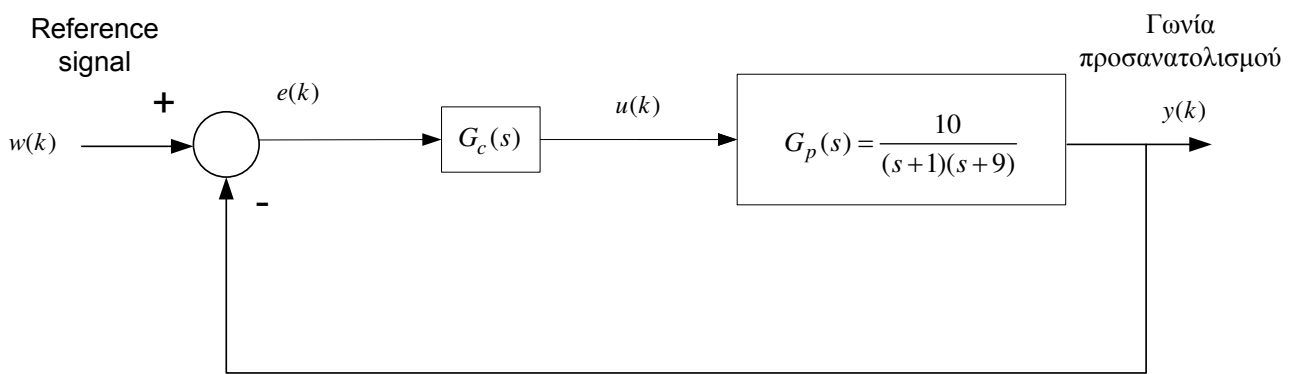


Εργασία στα Ασαφή Συστήματα

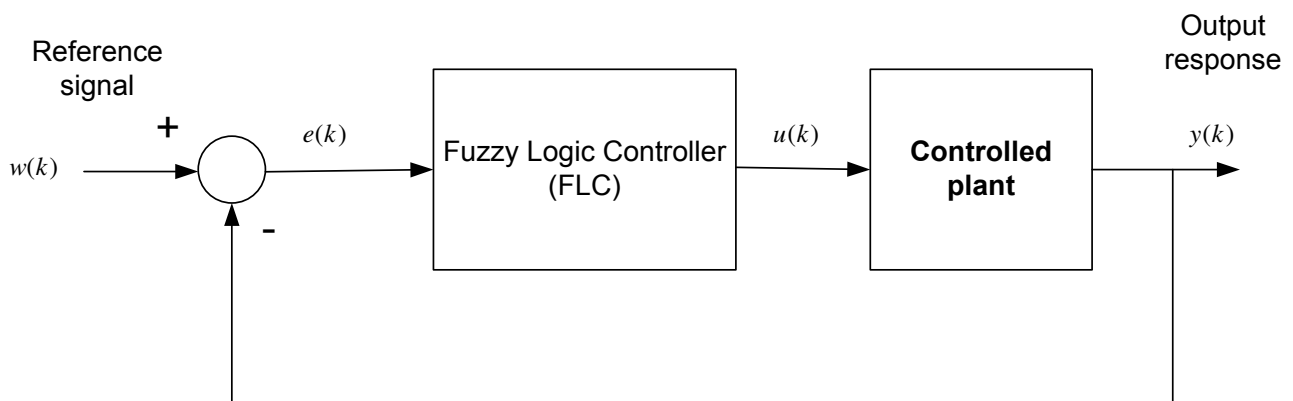
Έλεγχος γωνίας προσανατολισμού ενός δορυφόρου με ασαφείς Ελεγκτές

Ελεγχόμενο σύστημα

Στο Σχ.1 φαίνεται ένα σύστημα ελέγχου της γωνίας προσανατολισμού ενός δορυφόρου. [1]. Για να έχουμε μηδενικό σφάλμα στην μόνιμη κατάσταση, επιλέγουμε ελεγκτές με αναλογική-ολοκληρωτική δράση. Το σύστημα ελέγχου με χρήση ασαφών ελεγκτών φαίνεται στο Σχ.2.



Σχ.1



Σχ.2

- $r(k)$ είναι το σήμα αναφοράς (Reference signal)
- $y(k)$ είναι η έξοδος του συστήματος
- $e(k)$ είναι το σφάλμα του σήματος αναφοράς σε σχέση με την έξοδο του συστήματος

- $e(k) = r(k) - y(k)$
- $u(k)$ είναι ο νόμος ελέγχου (έξοδος του ελεγκτή)
- Θεωρούμε ότι το σήμα αναφοράς της γωνίας προσανατολισμού κινείται στο διάστημα $[0, 60^\circ]$.

Σχεδίαση γραμμικού ελεγκτή

Για μηδενικό σφάλμα στη μόνιμη κατάσταση του ελέγχου ταχύτητα επιλέγουμε ένα γραμμικό ελεγκτή PI της μορφής

$$G_c(s) = K_p + \frac{K_I}{s} = \frac{K_p(s+c)}{s}, \quad c = \frac{K_I}{K_p}$$

Να προσδιορισθούν οι παράμετροι του γραμμικού ελεγκτή έτσι ώστε να πληρούνται οι παρακάτω προδιαγραφές.

1. Υπερύψωση για βηματική είσοδο μικρότερη από 10%.
2. Χρόνος ανόδου μικρότερος από 1.2 δευτερόλεπτα.

Για την σχεδίαση του γραμμικού ελεγκτή, ακολουθούμε τις αρχές του κλασικού αυτομάτου ελέγχου, χρησιμοποιώντας το πρόγραμμα control toolbox του MATLAB.

- Τοποθετείστε το μηδενικό του ελεγκτή ανάμεσα στους πόλους -1 και -9 του ελεγχόμενου συστήματος, σε μια θέση κοντά στον κυρίαρχο πόλο, δηλαδή στο -1.
- Εισάγεται την συνάρτηση ανοιχτού βρόχου στο σύστημα, στη μορφή $\frac{K(s+c)}{(s+1)(s+9)}$
- Δημιουργείτε τον γεωμετρικό τόπο ριζών του συστήματος με το `rlocus`.
- Επιλέξτε από το διάγραμμα του γεωμετρικού τόπου ένα κέρδος K , που να αντιστοιχούν σε θέσεις πόλων κλειστού βρόχου και συντελεστή απόσβεσης κατάλληλα για τις προδιαγραφές που έχουν τεθεί.
- Υπολογίστε την συνάρτηση κλειστού βρόχου (με μοναδιαία ανάδραση) του συστήματος, χρησιμοποιώντας για παράδειγμα την εντολή `feedback(sys-open-loop, 1, -1)`.
- Υπολογίστε την βηματική απόκριση του συστήματος κλειστού βρόχου, χρησιμοποιώντας τις εντολές `step(sys-closed-loop)`, `lsim`, `plot` κλπ.
- Αν πληρούνται οι προδιαγραφές, η διαδικασία τερματίζεται. Σε αντίθετη περίπτωση, ακολουθείστε μια διαδικασία δοκιμής και λάθους, επιλέγοντας μια άλλη τιμή κέρδους.
- Για την βέλτιστη τιμή κέρδους K που επιλέχθηκε προηγουμένα, υπολογίστε τα κέρδη K_p και K_I του γραμμικού ελεγκτή.

- ✓ Το συνδετικό AND υλοποιείται με τον τελεστή \min
- ✓ Η συνάρτηση συμπερασμού υλοποιείται με τον κανόνα Mamdani.
- ✓ Το συνδετικό ALSO υλοποιείται με τον τελεστή \max .
- ✓ Ο από-ασαφοποιητής υλοποιείται με την τεχνική Center of Sums, COS .

Ζητούμενα της εργασίας

- Αρχικά να γίνει κλιμακοποίηση του σφάλματος και της μεταβολής του σφάλματος, έτσι ώστε τα κανονικοποιημένα μεγέθη να μεταβάλλονται στο διάστημα $[-1,1]$.
- Να διαμορφωθεί η βάση κανόνων του ασαφούς ελεγκτή, με βάση τους μετα-κανόνες σωστής λειτουργίας του συστήματος κλειστού βρόχου.
- Να γραφεί ένα πρόγραμμα σε περιβάλλον matlab που να υλοποιεί το σύστημα κλειστού βρόχου ασαφής ελεγκτής – κινητήρας.
- ✓ Για την δημιουργία του ελεγκτή να χρησιμοποιηθούν οι εντολές του Fuzzy toolbox, newfis, addmf, addvar, addrule, writefis, rule, readfis και evalfis.
- ✓ Σαν εναλλακτική λύση θα μπορούσε να χρησιμοποιηθεί το περιβάλλον του Fuzzy editor. Το γραφικό αυτό περιβάλλον αυτό μας επιτρέπει να δημιουργήσουμε και να αποθηκεύσουμε ένα ασαφές μοντέλο (name.fis object).

Σενάριο 1

α) Σχεδίαση του ελεγκτή και αποκρίσεις

- ✓ Να ρυθμίσετε τα κέρδη κλιμακοποίησης ώστε η απόκριση κλειστού βρόχου για την μέγιστη βηματική διέγερση να έχει καλύτερα χαρακτηριστικά από αυτή του γραμμικού ελεγκτή, δηλαδή, υπερύψωση μικρότερη από 7% και χρόνο ανόδου μικρότερο από 0.6 sec.
- ✓ Σαν αρχικές τιμές των κερδών να θεωρήσετε αυτές που καθορίστηκαν για τον γραμμικό ελεγκτή στην προηγούμενη φάση της εργασίας.
- ✓ Να δείξετε ποια είναι η επίδραση στην έξοδο του συστήματος που προκύπτει από την ρύθμιση των κερδών του ελεγκτή FZ-PI (K_e , a και K_1).
- ✓ Να δειχθεί η απόκριση του συστήματος και η διέγερση του συστήματος, σε σχέση με τις αποκρίσεις του γραμμικού ελεγκτή.

β) Λειτουργία της βάσης του ελεγκτή και συμπεράσματα

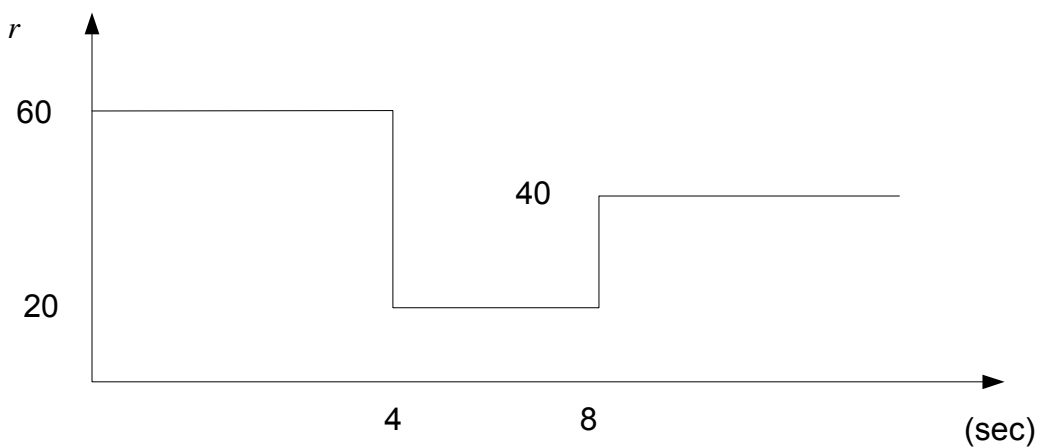
- ✓ Από την βάση που έχει διαμορφωθεί, να θεωρήσετε μια διέγερση όπου e is NM και Δe is ZR .
- ✓ Να δείξετε γραφικά ποιοι κανόνες διεγείρονται και ποια επί μέρους συμπεράσματα προκύπτουν.
- ✓ Ποιο είναι τελικά το συνολικό συμπέρασμα που προκύπτει με βάση την μέθοδο από-ασαφοποίησης που σας αντιστοιχεί.
- ✓ Να σχολιάσετε την απόκριση του ελεγκτή για την περίπτωση αυτή.

γ) Ερμηνεία του νόμου ελέγχου του FLC

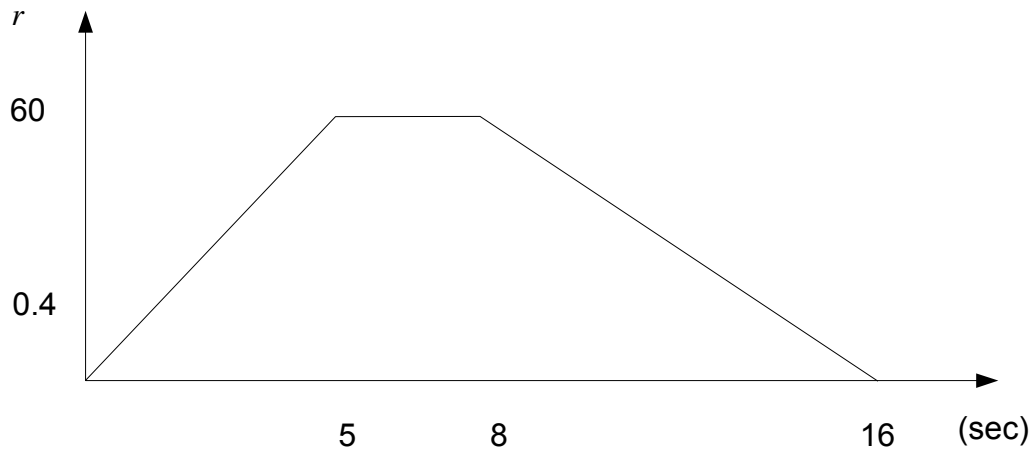
- ✓ Να δημιουργήσετε την τρισδιάστατη επιφάνεια της εξόδου του ασαφούς ελεγκτή $\Delta u(k)$ σε σχέση με τις εισόδους του $e(k)$ και $\Delta e(k)$ (χρησιμοποιήστε την εντολή gensurf του matlab ή δημιουργείστε την απεικόνιση με δικό σας πρόγραμμα).
- Να ερμηνεύσετε το σχήμα αυτό με βάση την μορφή των κανόνων του ελεγκτή.

Σενάριο 2

- Στην συνέχεια, εξετάζονται δύο διαφορετικά προφίλ του σήματος αναφοράς, όπως φαίνονται στα Σχ.3 και Σχ.4.
- Για τις παραμέτρους του ασαφούς ελεγκτή που έχουν επιλεγεί, να γίνει γραφική παράσταση της απόκρισης των στροφών του συστήματος κλειστού βρόχου για τα δύο διαφορετικά σενάρια του σήματος αναφοράς.
- Με βάση τις αποκρίσεις, να σχολιάσετε την ικανότητα του FLC να παρακολουθεί εισόδους ράμπας



Σχ.3



Σχ.4

Αναφορές

[1] R. C. Dorf, R. H. Bishop, «Σύγχρονα Συστήματα Αυτομάτου Ελέγχου», Εκδόσεις Τζιόλα, Θεσσαλονίκη, 2003.