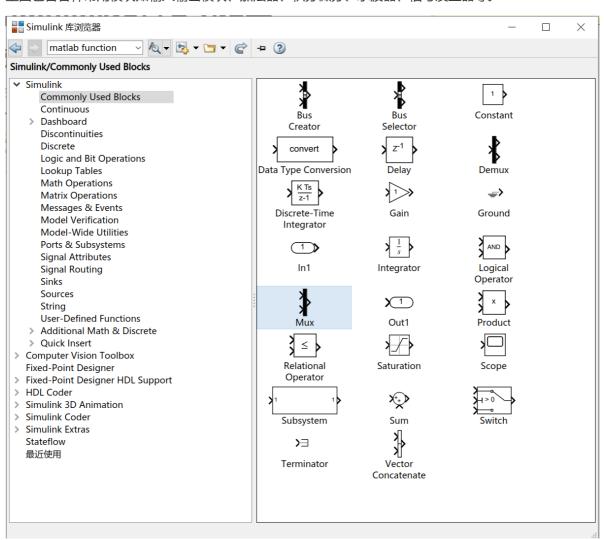
Simulink仿真学习记录

熟悉基本流程

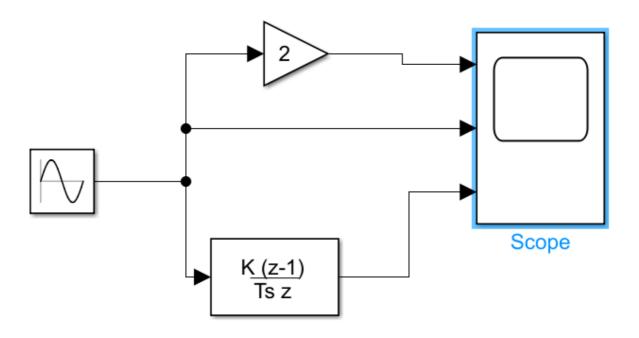
进入simulink仿真中,在**库浏览器**里可以选择各种模块

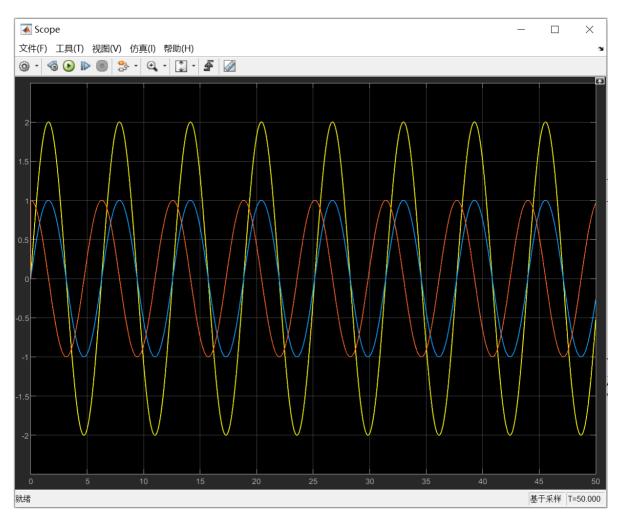


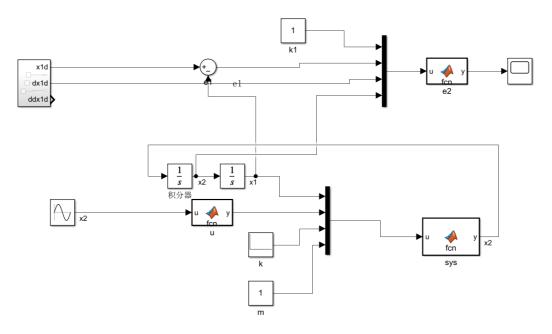
里面包含各种常用模块如输入输出模块、加法器、积分微分、示波器、信号发生器等。

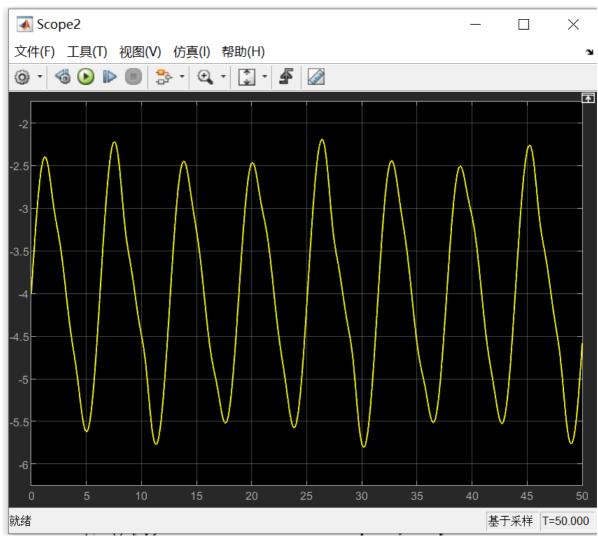


进行了一些模块的简单测试









进行PID测试

测试背景

选用一个一阶系统,输入规定为单位阶跃信号,利用simulink搭建模块,探究在无PID和改变PID各参数条件下,输出的变化。

分析

一阶系统为

$$\dot{x}(t) = -2x(t) + r(t)$$

其中r(t)为输入,x(t)为输出。

进行拉氏变换

$$sX(s) = -2X(s) + R(s)$$

则传递函数G(s)为

$$G(s)=rac{X(s)}{R(s)}=rac{1}{s+2}$$

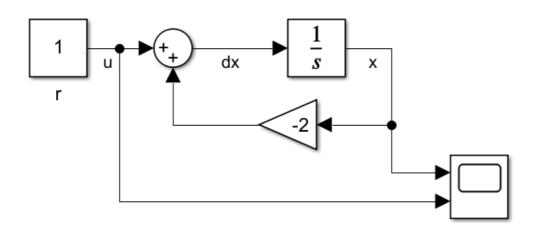
输出可通过解微分方程得

$$x(t)=Ce^{-2t}+rac{1}{2}r(t)$$

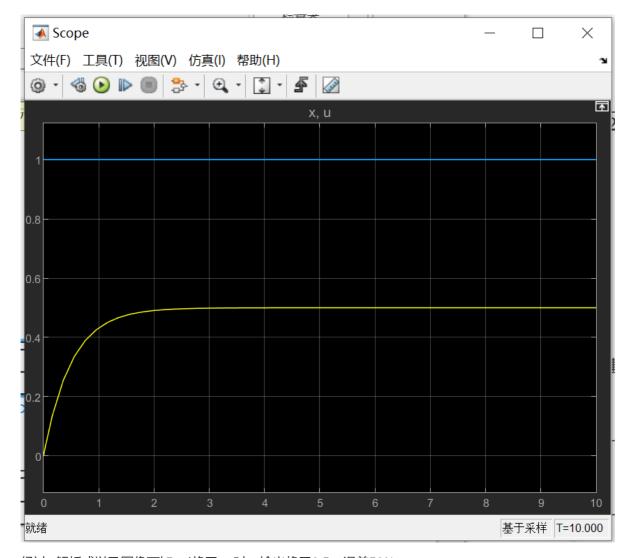
其中C为常数。

无PID下验证输出

在输入为单位阶跃信号的情况下,根据数学公式搭建仿真流程如下

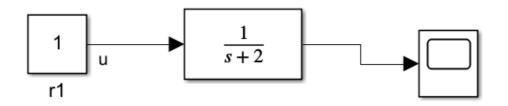


输出如下,蓝色为输入,黄色为实际输出。

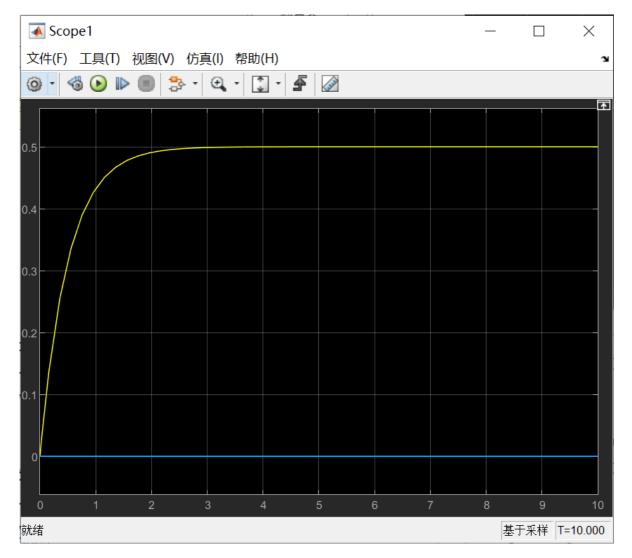


经过x解析式以及图像可知,t趋于 ∞ 时,输出趋于0.5,误差50%

同时,直接利用传递函数搭建仿真流程如下:



输出如下, 图像与前述一致



有PID下验证输出

• 只有P时:

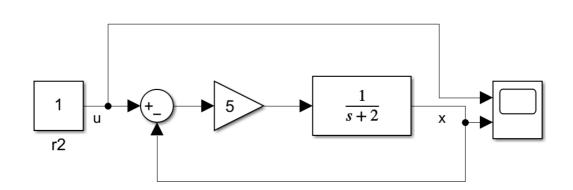
引入参数 K_p ,一阶系统改写为

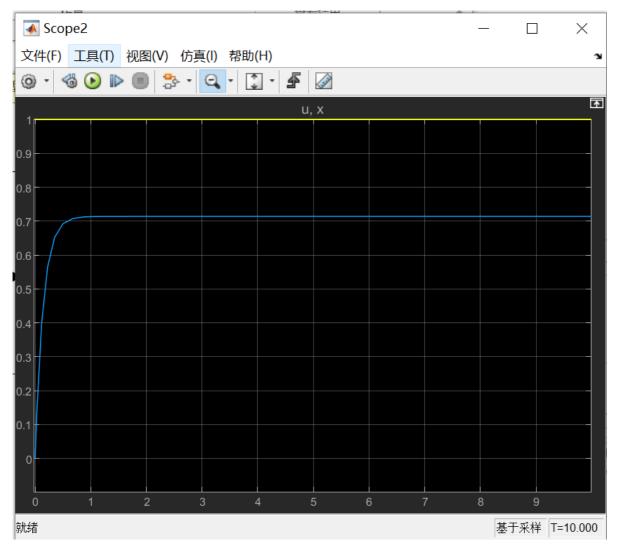
$$\dot{x}(t)=-2x(t)+K_p[r(t)-x(t)]$$

可求得传递函数为

$$\Phi(s) = rac{X(s)}{R(s)} = rac{K_p}{s+2+K_p}$$

仿真流程如下:



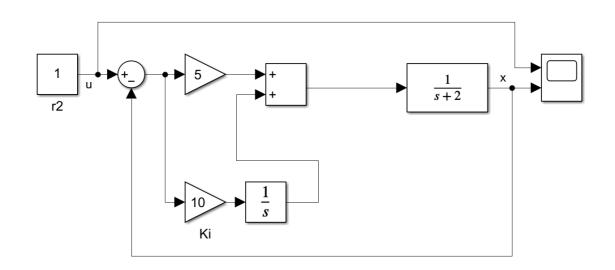


• 引入P, I参数:

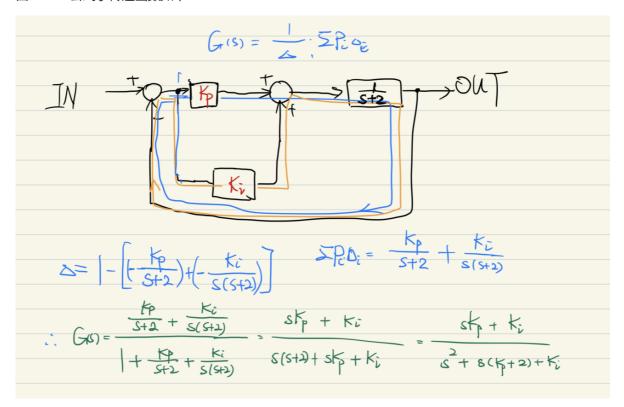
引入参数1,系统改写为

$$\dot{x}(t)=-2x(t)+K_p[r(t)-x(t)]+K_i\int[r(t)-x(t)]dt$$

仿真流程如下:



由Mason公式求传递函数如下

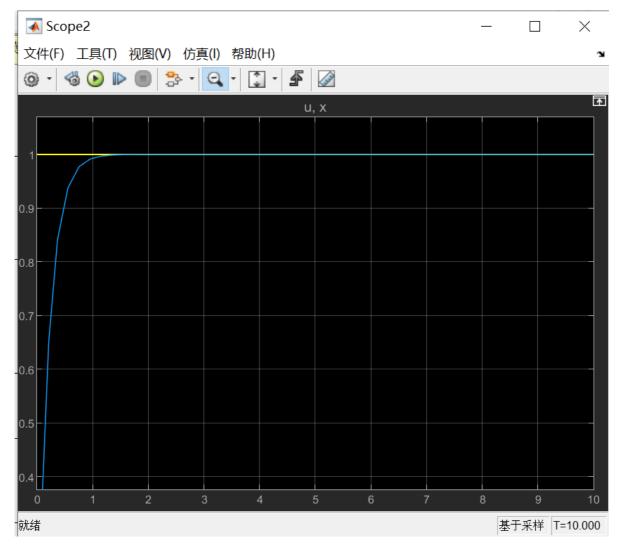


$$\Phi(s) = rac{X(s)}{R(s)} = rac{K_p s + K_i}{s^2 + (2 + K_p) s + K_i}$$

可知此时系统已变为二阶系统,可利用劳斯判据,列劳斯表,得到系统稳定条件:

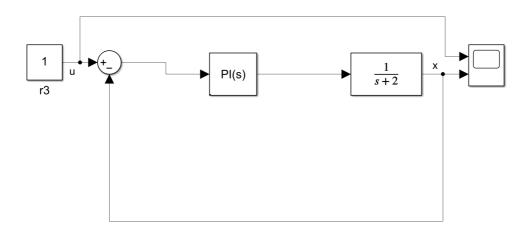
$$\begin{cases} K_p > -2 \\ K_i > 0 \end{cases}$$

输出图像如下:

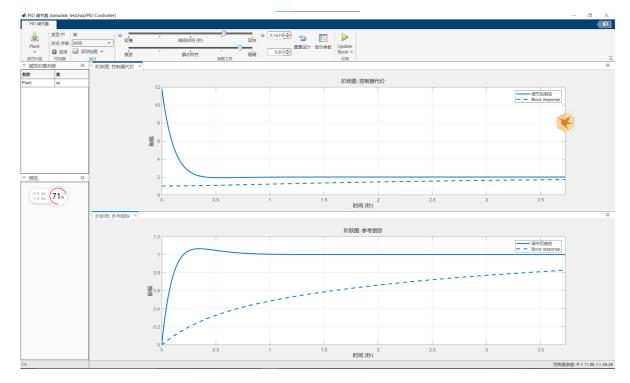


可知,此时稳态时已达到1,改变P与I的值,系统响应时间会发生变化。

同时,为了方便调节PID参数,simulink仿真中有PID模块,添加如下



双击PI模块,进入调节部分,可调节其响应时间与鲁棒性



当响应曲线可接受时,点击update block更新PI参数,此时,P与I的值会被自动计算并显示:



• 引入D参数:

PD控制常用于二阶系统中, 故选取一仅有比例控制的二阶系统如下:

$$\ddot{x}(t) + \dot{x}(t) = K_p[r(t) - x(t)]$$

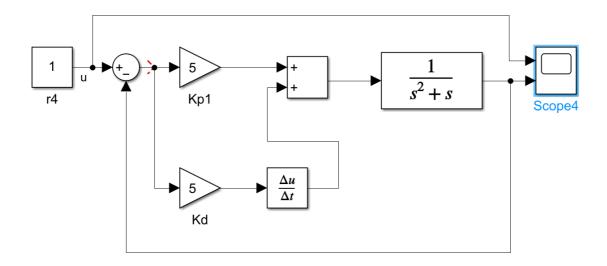
传递函数:

$$\Phi(s) = rac{X(s)}{R(s)} = rac{K_p}{s^2 + s + K_p}$$

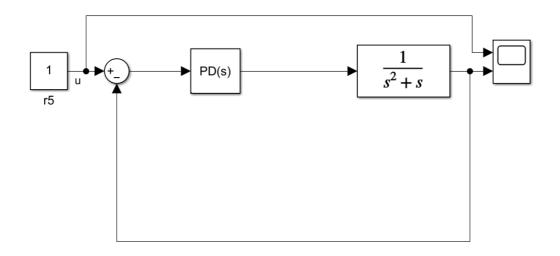
引入D参数后,系统改为:

$$\ddot{x}(t)+\dot{x}(t)=K_p[r(t)-x(t)]-K_d\dot{x}(t)$$

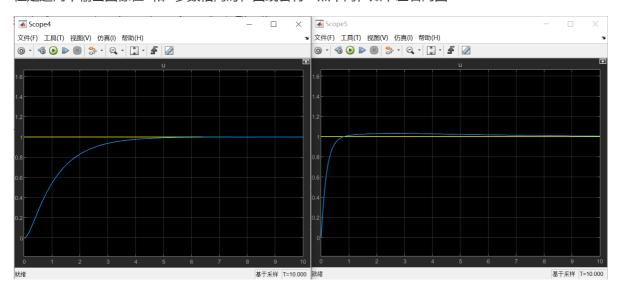
搭建simulink仿真流程如下:



也可直接利用PID模块进行如下搭建:



但是这两个输出图像在P和D参数相同时,曲线会有一点不同,如下左右两图



根据教程的说法,后者会自动添加一个一阶低通滤波,和理论上的纯PD不一样。