#### Министерство образования и науки Российской Федерации Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования

# САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ НАЦИОНАЛЬНЫЙ ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ ИНФОРМАЦИОННЫХ ТЕХНОЛОГИЙ, МЕХАНИКИ И ОПТИКИ

Факультет систем управления и робототехники

# Отчет по лабораторной работе №3 «Переходные процессы в системе. Устойчивость системы»

### по дисциплине «Теория автоматического управления»

Выполнил: студенты гр. R3238 Кравченко Д. В.

Преподаватель: Перегудин А.А., ассистент фак. СУиР

#### 1. Цель работы

Исследование переходных процессов в линейных системах второго порядка и ознакомление с аналитическим методом построения областей устойчивости линейных динамических систем.

#### 2. Материалы работы

#### 2.1. Свободная и вынужденная составляющая.

# 2.1.1. Исследование уравнения $\ddot{y} + a_1 \dot{y} + a_0 y = 0$ . Вычисление коэффициентов $a_1$ , $a_2$ , $y_{\text{cB}}(t)$ и $\dot{y}_{\text{cB}}(t)$ .

Номер экспер.	$\lambda_1$	$\lambda_2$	$y_0$	$\dot{y}_0$
1	-4	-3	1	0
2	-1.6+13j	-1.6-13j	1	0
3	13j	-13j	1	0
4	1.6+13j	1.6-13j	0.05	0
5	4	3	0.05	0
6	-1.2	1.2	0	0.1

Таблица 1. Корни характеристического уравнения и начальные условия.

Пример вычисления для эксперимента 1.

Сначала находим характеристическое уравнение и определяем коэффициенты.

$$(\lambda + 4)(\lambda + 3) = \lambda^2 + 7\lambda + 12, a_1 = 7, a_0 = 12.$$

Затем записываем решение однородного дифференциального уравнения и считаем производную.

$$y_{CB} = c_1 e^{-4t} + c_2 e^{-3t}$$
$$\dot{y}_{CB} = -4c_1 e^{-4t} + -3c_2 e^{-3t}$$

Определяем константы.

$$y(0) = c_1 + c_2 = 1, \dot{y}(0) = -4c_1 - 3c_2, c_1 = -3, c_2 = 4$$

Записываем ответ.

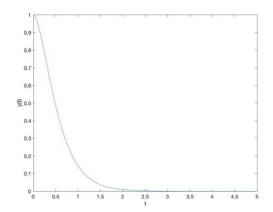
$$y_{\rm CB} = -3e^{-4t} + 4e^{-3t}$$

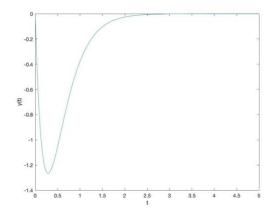
Номер	Корни		Параметры		Начальные		$y_{_{\mathrm{CB}}}(t)$
экспер.			сист.		условия		
	$\lambda_1$	$\lambda_2$	$lpha_1$	$lpha_0$	$y_0$	$\dot{y}_0$	
1	-4	-3	7	12	1	0	$-3e^{-4t} + 4e^{-3t}$
2	-1.6+13j	-1.6-13j	3.2	166.44	1	0	$1.008 * e^{-1.6t} \sin(13t + 83^{\circ})$
3	13j	-13j	0	169	1	0	cos 13 <i>t</i>
4	1.6+13j	1.6-13j	-3.2	166.44	0.05	0	$-0.05 * e^{1.6t} \sin(13t + 83^{\circ})$
5	4	3	-7	12	0.05	0	$-0.15e^{4t} + 0.2 e^{3t}$
6	-1.2	1.2	0	-1.44	0	0.1	$0.042e^{1.2t} - 0.042e^{-1.2t}$

Таблица 2. Результаты вычислений

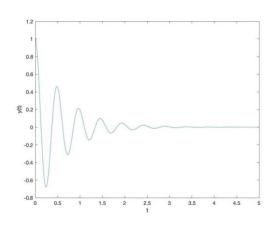
# Графики $y_{\scriptscriptstyle ext{CB}}(t)$ и $\dot{y}_{\scriptscriptstyle ext{CB}}(t)$ для разных экспериментов.

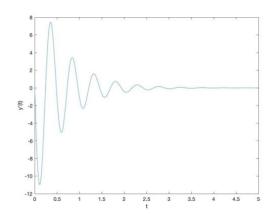
#### Эксперимент 1.



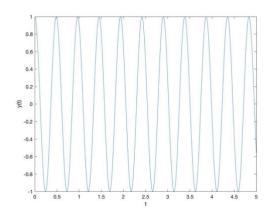


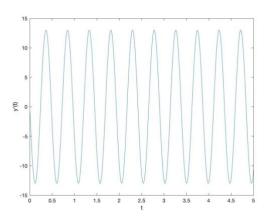
#### Эксперимент 2.



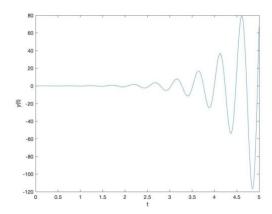


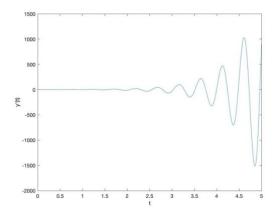
#### Эксперимент 3.



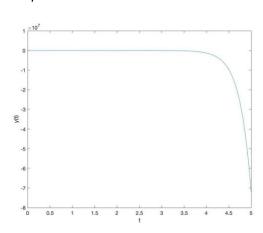


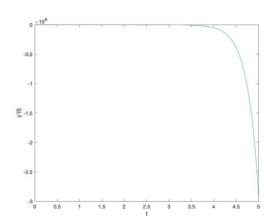
#### Эксперимент 4.



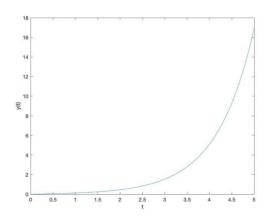


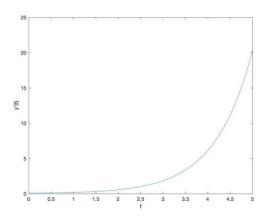
#### Эксперимент 5.



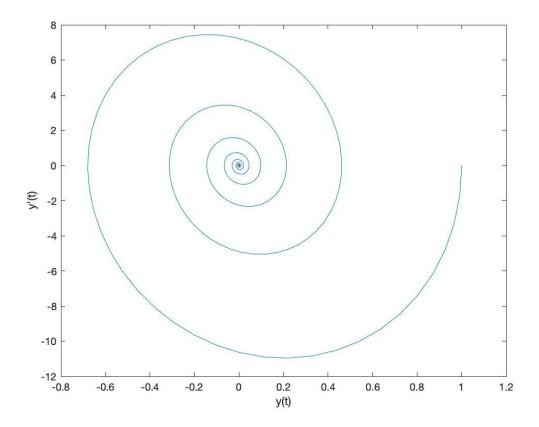


### Эксперимент 6.

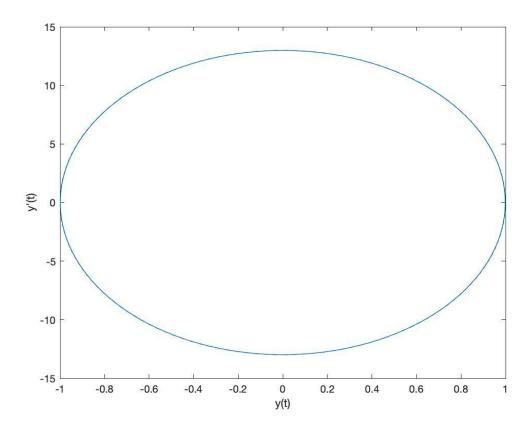




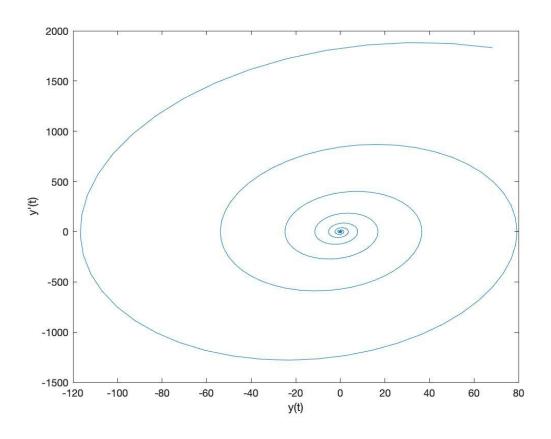
# 2.1.2. Фазовые траектории.



Эксперимент 2.



Эксперимент 3

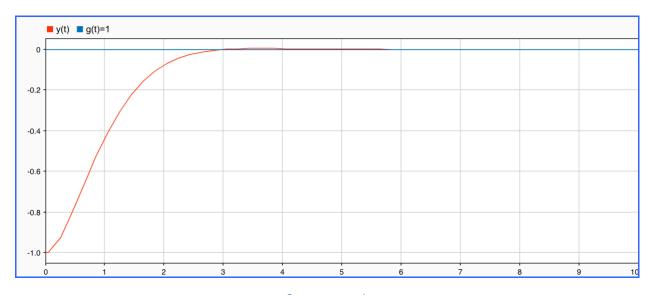


Эксперимент 4

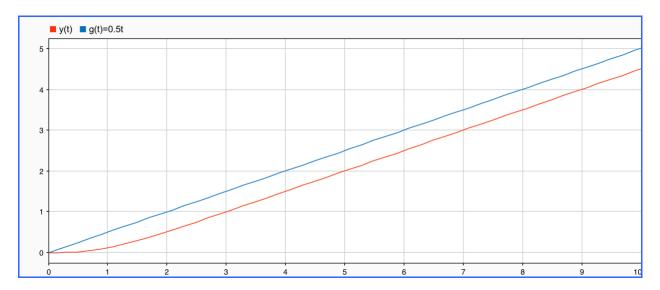
### 2.1.3. Вынужденное движение.

Ном эксп.	$a_0$	$a_1$	b	<i>y</i> (0)	<i>y</i> (0)	g(t)
1					-1	1
2	3	3	3	0	0	0.5 <i>t</i>
3	1				1	sin 2t

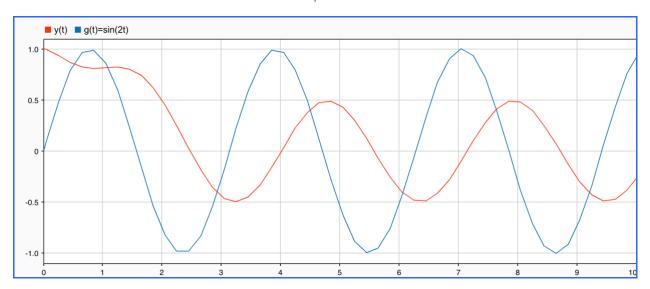
Таблица 3. Параметры системы, входное воздействие и начальные условия



Эксперимент 1.



Эксперимент 2



Эксперимент 3

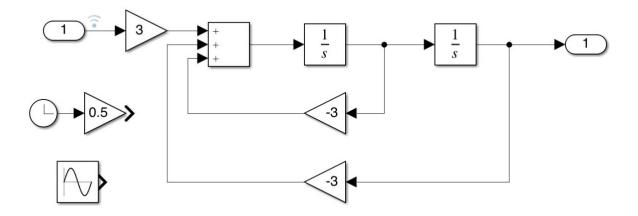


схема моделирования

- 2.2 Область устойчивости.
- 2.2.1 Расчёт  $T_1$ ,  $T_2$  и схема моделирования.

$\lambda_1$	$\lambda_2$	$T_1$	$T_1$
-4	-3	5.238	0.191

Таблица 4.

Pасчет  $T_1$  и  $T_2$ .

$$(T_1s+1)(T_2s+1)s + K = T_1T_2s^3 + (T_1+T_2)s^2 + s + k = 0$$
  
$$(\lambda+4)(\lambda+4)(\lambda+\alpha) = \lambda^3 + (\alpha+7)\lambda^2 + (7\alpha+12)\lambda + 12\alpha$$

$$\begin{cases} T_1T_2 = 1 \\ T_1 + T_2 = \alpha + 7 \\ {1 = 7\alpha + 12 \atop K = 12\alpha} \end{cases} \begin{cases} T_1T_2 = 1 \\ T_1 = \frac{38}{7} - T_2 \\ {\alpha = -\frac{11}{7} \atop K = -\frac{132}{7}} \end{cases} , \begin{cases} T_1 = \frac{19 + 2\sqrt{78}}{7} \\ T_2 = \frac{19 - 2\sqrt{78}}{7} \\ {\alpha = -\frac{11}{7} \atop K = -\frac{132}{7}} \end{cases}$$

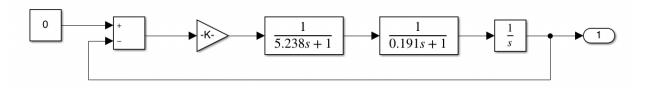


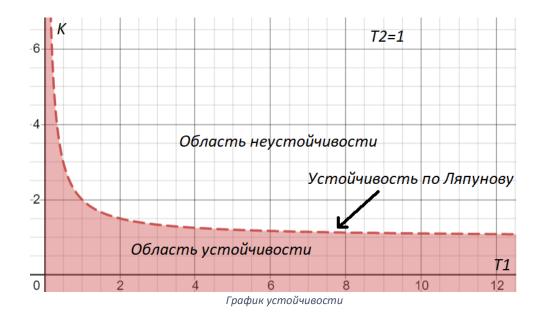
Схема моделирования

2.2.2. Аналитическая граница устойчивости в пространстве параметров К и  $T_1$ .

$$s^{3} + \frac{T_{1} + T_{2}}{T_{1}T_{2}}s^{2} + \frac{1}{T_{1}T_{2}}s + \frac{k}{T_{1}T_{2}} = 0$$

По критерию Гурвица система будет устойчива если:

$$\begin{cases} \frac{T_{1}+T_{2}}{T_{1}T_{2}} > 0 \\ \frac{1}{T_{1}T_{2}} > 0 \\ \frac{K}{T_{1}T_{2}} > 0 \end{cases} \begin{cases} T_{1}+T_{2} > 0 \\ T_{1}T_{2} > 0 \\ K > 0 \end{cases} \begin{cases} T_{1} > 0 \\ T_{2} > 0 \\ K > 0 \end{cases} \cdot \begin{cases} \frac{K}{T_{1}+T_{2}} > K \end{cases}$$



2.2.3. Аналитическая граница устойчивости в пространстве параметров К и  $T_2$ .

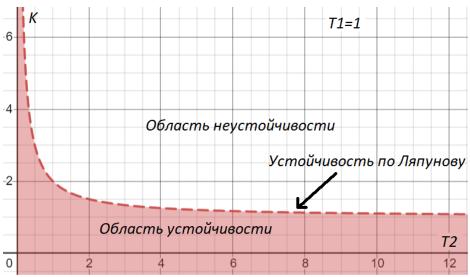


График устойчивости

3. Выводы: В ходе, выполнения данной лабораторной работы были исследованы различные системы на устойчивость. На практике был подтвержден факт: у (выход) сходится к нулю, если график на фазовой плоскости выглядит как закручивающаяся спираль. А также рассмотрена устойчивость системы третьего порядка от различных параметров.