一、数学模型基础认知

1. 定义与建模意义

- 定义: 数学模型是"关于所研究系统行为的科学假设",是对系统特性的抽象描述。
- 核心目的: 涵盖五大维度 —— 科学理解系统本质、实现未来状态预测、开展仿真实验、支撑管理与运营规划、助力控制系统设计。
- 实践示例: 文档提及 Matlab/Simulink 温室模型,可模拟阀门位置与空气温度的关系,且需通过对比模型输出与真实数据(如不同时段空气温度拟合曲线及误差)验证模型有效性。

2. 模型的核心分类 (树状维度拆解)

文档通过树状图明确模型的四大分类维度,各维度特征与实例如下:

(1) 按空间参数分布:集总参数模型 vs 分布参数模型

类型	核心特征	数学工具	实例
分布参数模型	描述变量在 时间与空间全范围 的变化	偏微分方程	计算流体动力学(CFD)通风模型,需刻画 3D 空间内气流速度(大小 + 方向)的时间变化
集总参数模型	描述变量在 固定空间点间 的时间变化	常微分方程	传递函数模型,如通风系统进出口气流关系模型

(2) 按系统特性: 线性模型 vs 非线性模型

- 线性模型: 遵循叠加原理, 稳定性是系统固有属性, 与外部输入的性质和幅值无关。
- 非线性模型:不服从叠加原理,对不同幅值的相似输入可能产生差异极大的响应,甚至出现复杂混沌行为。例如洛伦兹吸引子模型(含三个耦合微分方程),系统演化会趋向特定吸引子集合,且受扰动后仍能维持稳定趋势。

(3) 按建模依据: 机理模型 vs 黑箱模型

- 机理模型:基于已知物理定律构建,可解释系统内部机制。例如基于牛顿运动定律推导的车辆速度模型 $\tau\dot{x}+x=Ku(t)$ 。
- 黑箱模型:不关注内部机理,仅通过简化方式关联输入与输出,参数需通过图形或统计方法从数据中估算。例如通过气流与电压数据建立的风扇通风率模型。

(4) 按时间维度: 连续时间模型 vs 离散时间模型

- 连续时间模型:描述变量连续变化的系统(模拟系统),用微分方程表示。
- 离散时间模型:描述变量在离散时间间隔变化的系统(数字系统),用差分方程表示。
- 关联关系: 连续时间系统常通过数字计算机控制, 需定期采样输出数据实现离散化调控。

二、典型模型案例分析

1. 河流流量动态模型 (练习案例)

- **模型形式**: $y(t)=\frac{0.01706s^2+0.1578s+0.001680}{s^2+0.3299s+0.001768}u(t)$,其中y(t)为河流流量输出,u(t)为有效降雨输入,s为微分算子(s=d/dt),通过小时实测数据统计估算得到。
- 模型分类:集总参数模型(常微分方程形式)、线性模型(传递函数结构)、黑箱模型(基于数据估算)、连续时间模型(含微分算子)。

2. 数据驱动机理 (DBM) 模型

- 核心特性: 融合数据与机理的优势 —— 用统计分析识别模型结构并估算参数,同时需具备物理意义解释能力。
- **实例解析**:河流流量模型经部分分式展开为并联路径形式: $y(t) = \left\{0.0171 + \frac{0.1496}{s+0.3244} + \frac{0.002573}{s+0.00545}\right\}u(t)$,对应三类物理过程:
 - 瞬时效应: 1 小时内影响河流流量的少量有效降雨;
 - 快速流效应: 与地表及近地表过程相关, 含稳态增益与时间常数;
 - 慢速流效应: 与地下水过程相关, 含稳态增益与滞留时间。

三、一阶系统建模实践: 车辆速度模型

1. 物理量关系基础

• 位移的变化率为速度 $(v=\dot{y})$,速度的变化率为加速度 $(\dot{v}=\ddot{y})$,三者通过微分关系关联。

2. 建模推导 (基于牛顿定律)

- **受力假设**:车辆质量为m,发动机力为输入u(t),摩擦力与速度成正比(摩擦力= bv,b为摩擦系数),忽略车轮转动惯量。
- **二阶模型(位移相关)**: 由牛顿第二定律(力 = 质量 × 加速度)得 $u(t)-b\dot{y}=m\ddot{y}$,整理为 $m\ddot{y}+b\dot{y}=u(t)$ 。
- 一阶模型 (速度相关) : 若聚焦速度v ($v=\dot{y}$, $\dot{v}=\ddot{y}$) , 模型简化为一阶微分方程: $m\dot{v}+bv=u(t)$ 。

3. 与标准一阶系统的对应

- 标准形式: $au\dot{x}+x=Ku(t)$, 其中x为输出, u(t)为输入, au为时间常数, K为稳态增益。
- **车辆模型匹配**: 将 $m\dot{v} + bv = u(t)$ 整理后,可对应标准形式中的参数(后续课程深入解析)。

四、一阶系统阶跃响应初探

- 输入设定: 发动机力为阶跃输入,从0突变为100%(0%对应零力,100%对应满功率)。
- **响应特征**: 给定质量与摩擦系数的典型值,通过 Matlab/Simulink 求解微分方程,得到车辆速度随时间变化的响应曲线,展现了速度从 0 逐步趋近稳态的动态过程。

一、一阶系统深度解析 (CNENGR115_L5_First_order (2), v1.pdf)

1. 一阶系统核心模型与参数定义

(1) 标准微分方程及参数释义

一阶系统的通用数学表达为 ** $au\dot{x}+x=Ku(t)$ **,该方程是所有一阶系统分析的基础,各参数的物理意义与工程价值如下:

• 输出变量x: 系统对外呈现的可测量物理量, 如车辆速度、风扇通风率、液压系统流量等。

• 输入变量u(t):驱动系统产生响应的外部作用,如发动机力、输入电压、流体 inlet 流量等。

• 时间常数au: 表征系统动态响应速度的核心参数,au越小,系统响应越迅速,达到稳态的时间越短。

• **稳态增益**K: 描述系统达到稳态后输出与输入的比例关系,反映系统对输入信号的放大或衰减特性。

(2) 参数的物理本质与推导逻辑

以车辆速度系统为例,其原始模型基于牛顿第二定律推导:车辆在发动机力u(t)与摩擦力(与速度成正比,即bv)作用下,运动方程为 $m\dot{v}+bv=u(t)$ (m为车辆质量,b为摩擦系数,v为速度)。通过标准化整理,将其转化为一阶系统标准形式,可得参数对应关系: $\tau=\frac{m}{b}$ (质量与摩擦系数的比值决定响应速度)、 $K=\frac{1}{b}$ (摩擦系数的倒数决定稳态放大效应)。

2. 阶跃响应: 动态特性的核心表征

(1) 单位阶跃响应的数学表达与规律

当输入为单位阶跃信号 (从0突变为1)时,一阶系统的输出响应表达式为:

$$x(t) = K \left(1 - e^{-t/ au}\right) u(t)$$

该式揭示了输出随时间的演化规律:从初始值 0 开始,以指数形式逐步趋近稳态值K,无超调现象(一阶系统典型特征)。

(2) 关键时间节点的输出特征

通过数学计算可明确不同时刻的输出状态, 为参数识别提供依据:

时间 t	输出 $x(t)$	物理意义
t = 0	0	阶跃输入刚作用时,系统输出尚未响应
t= au	0.6321K	输出达到稳态值的 63%,是定义时间常数的核心依据
t=2 au	0.8647K	输出达到稳态值的 86.47%
t=3 au	0.9502K	输出达到稳态值的 95.02%,工程上可认为已达稳态
$t o\infty$	K	系统完全稳定,输出与输入满足稳态增益关系

3. 核心参数识别方法 (基于实验数据/响应曲线)

(1) 稳态增益K的计算

无论是单位阶跃还是非单位阶跃输入,稳态增益均通过**稳态时输出与输入的比值**确定,公式为: $K = \frac{x(t \to \infty)}{u(t \to \infty)}$

- 车辆速度实例: 当发动机功率 (输入) 为 100%,稳态速度 (输出) 为 80 mph 时, $K=\frac{80}{100}=0.8$ 。
- 风扇通风率实例: 当输入电压为 40 V,稳态气流为 60 m³/h 时, $K=rac{60}{40}=1.5$ 。

(2) 时间常数 τ 的识别

时间常数通过响应曲线的特征点直接读取:在阶跃响应图中,**输出达到稳态值** 63% **所对应的时间即为** τ 。

- 车辆速度实例: 稳态速度为 80 mph, 63% 稳态值为 $0.63 \times 80 = 50.4$ mph, 对应响应曲线上该速度的时间为 5 s, 故 $\tau = 5$ s。
- 风扇通风率实例:稳态气流为 60 m³/h,63% 稳态值为 $0.63 \times 60 = 37.8$ m³/h,对应时间为 10 s,故 au = 10 s。

4. 多领域工程实例与模型普适性

一阶系统的模型结构具有极强的普适性,可描述机械、液压、通风等多种工程系统,以下为典型实例解析:

(1) 车辆速度系统

- 标准模型: $5\dot{x}+x=0.8u(t)$ (au=5 s, K=0.8)。
- 物理意义:发动机功率变化时,速度以5 s 为特征时间,逐步趋近于输入功率的0.8 倍稳态值。

(2) 轴向风扇通风率系统

- 标准模型: $10\dot{x} + x = 1.5u(t)$ (au = 10 s, K = 1.5) 。
- 扩展验证: 当输入电压为 20 V (非 40 V 基准) 时,稳态气流为 $1.5 \times 20 = 30$ m³/h,63% 稳态值为 18.9 m³/h,对应时间仍为 10 s,验证了参数的稳定性。

(3) 单 tank 液压系统

- 建模假设:流量与水头成正比、无能量损耗、流体不可压缩。
- 推导过程:
 - 1. 由流量 水头关系得 $Q_o=Kh$ (Q_o 为出口流量,h为水头,K为系数),进而 $\frac{dh}{dt}=\frac{1}{K}\frac{dQ_o}{dt}$;
 - 2. 由体积守恒($\frac{dV}{dt}=A\frac{dh}{dt}=Q_i-Q_o$,A为 tank 横截面积, Q_i 为 inlet 流量),代入上式得 $\frac{A}{K}\frac{dQ_o}{dt}+Q_o=Q_i;$
 - 3. 模型对应: $au=rac{A}{K}$,K=1 (稳态增益为 1) ,输出为 Q_o ,输入为 Q_i 。

(4) 模型普适性的价值

机械、热、电、液压等不同领域的系统虽物理本质不同,但均满足一阶系统微分方程结构,使得**同一套分析方法** (阶跃响应、参数识别、稳态分析)可跨领域应用,大幅简化工程问题求解。