

Projektowanie układów sterowania (projekt grupowy): projekt 4, zespół ★

W pliku `symulacja_obiektu★y_p4.p` znajduje się funkcja symulująca działanie procesu o czterech wejściach u_1, u_2, u_3, u_4 i trzech wyjściach y_1, y_2, y_3 – zależność między wyjściami a wejściami można zobaczyć poprzez wywołanie

`symulacja_obiektu★y_p4`

W punkcie pracy (w stanie ustalonym) $u_1 = u_2 = u_3 = u_4 = y_1 = y_2 = y_3 = 0$. Okres próbkowania wynosi 0,5 s.

1. Sprawdzić poprawność podanego punktu pracy.
2. Wyznaczyć odpowiedzi skokowe 12 torów procesu, tzn. zestaw liczb $s_1^{m,n}, s_2^{m,n}, \dots$ dla $m = 1, 2, 3$ i $n = 1, 2, 3, 4$ (przy pojedynczych skokach jednostkowych odpowiednich sygnałów sterujących: od chwili $k = 0$ włącznie sygnał wymuszenia ma wartość 1, w przeszłości jest zerowy). Zamieścić rysunki odpowiedzi skokowych wszystkich torów procesu (zastosować taką samą skalę na wszystkich rysunkach).
3. Napisać program w języku MATLAB do symulacji cyfrowego algorytmu PID oraz algorytmu DMC (w najprostszej wersji analitycznej) dla symulowanego procesu.
4. Dla zaproponowanej trajektorii zmian sygnałów zadanych (kilka skoków o różnej amplitudzie) dobrać nastawy regulatora PID i parametry algorytmu DMC metodą eksperymentalną. Jakość regulacji oceniać jakościowo (na podstawie rysunków przebiegów sygnałów) oraz ilościowo, wyznaczając wskaźnik jakości regulacji

$$E = \sum_{k=1}^{k_{\text{konc}}} \sum_{m=1}^3 (y_m^{\text{zad}}(k) - y(k))^2$$

gdzie k_{konc} oznacza koniec symulacji (zawsze taki sam). Zamieścić wybrane wyniki symulacji (przebiegi sygnałów wejściowych i wyjściowych procesu oraz wartości wskaźnika E). W przypadku algorytmu PID rozważyć kilka możliwych konfiguracji regulatora, tzn. uchyb e_1 pierwszego wyjścia oddziałuje na pierwszy sygnał sterujący u_1 , uchyb e_2 oddziałuje na u_2 , uchyb e_3 oddziałuje na u_3 itd. Zamieścić wybrane wyniki symulacji.

5. Dla zaproponowanej trajektorii zmian sygnału zadanego dobrać nastawy regulatora PID i parametry algorytmu DMC ($\mu_1, \mu_2, \mu_3, \lambda_1, \lambda_2, \lambda_3, \lambda_4$, natomiast horyzonty D, N, N_u przyjąć stałe) w wyniku optymalizacji wskaźnika jakości regulacji E . Zamieścić wyniki symulacji.
6. Zaimplementować również algorytm DMC w wersji klasycznej (tj. wyznaczający trajektorię sterowania na całym horyzoncie sterowania). Sprawdzić, czy na pewno otrzymane wyniki symulacji dla wybranego zestawu parametrów są takie same jak w wersji klasycznej.