

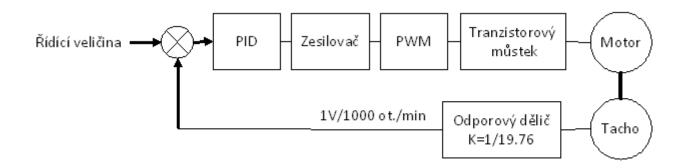
Jméno: Kateřina Hrnečková Měřeno: 22.11.2024 Klasifikace:

### 1 Pracovní úkoly

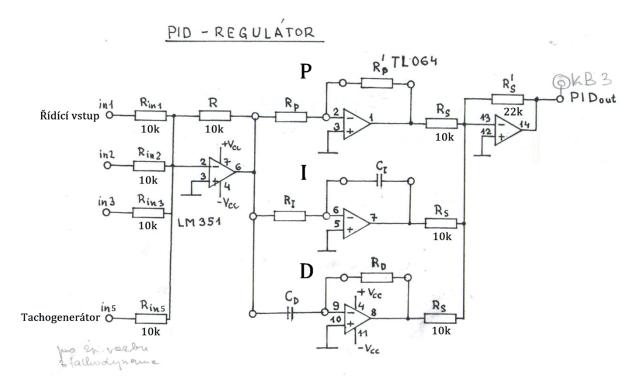
- 1. Nastavte zesílení proporcionálního členu na 1  $(R_P=R_P'=10\text{k}\Omega)$ . Dále vyřaďte integrační  $(R_I=\infty$  a  $C_I=0\text{nF})$  a derivační člen  $(C_D=\infty$  a  $R_D=0\Omega)$ .
- 2. Změřte statickou charakteristiku soustavy v otevřené smyčce. Hodnoty vyneste do grafu (závislost otáček za minutu na řídící veličině). Rozsah řídící veličiny bude od -1.6 V do 1.6 V.
  - a) Je tato charakteristika lineární nebo nelineární, případně v jakém rozsahu je lineární?
  - b) Vyjádřete funkční závislost statické charakteristiky lineární funkcí.
- 3. Změřte přechodovou charakteristiku soustavy v otevřené smyčce. Hodnoty vyneste do grafu (závislost napětí z tachogenerátoru na čase). Řídící veličina se skokově změní z  $0.6~\rm V$  na  $1.6~\rm V$ .
- 4. Dle změřené přechodové charakteristiky identifikujte strukturu a řád modelu soustavy.
  - a) Jaká je obecná přenosová funkce tohoto modelu?
  - b) Popište parametry modelu.
  - c) Metodou experimentální identifikace odhadněte parametry modelu.
  - d) Ověřte průběh přechodové charakteristiky modelu s naměřenými daty.
- 5. Změřte amplitudovou a fázovou frekvenční charakteristiku soustavy v otevřené smyčce. Hodnoty vyneste do grafu (závislost amplitudy [dB] / fáze [stupně] na frekvenci [log f]). Frekvenční rozsah bude od 0.1 Hz do 5 Hz.
  - a) Jaká je frekvence zlomu?
  - b) Jaká je šířka pásma soustavy?
- 6. Změřte přechodovou charakteristiku soustavy v uzavřené smyčce pouze s P regulátorem se zesílením 1. Hodnoty vyneste do grafu (závislost napětí z tachogenerátoru na čase). Porovnejte přechodové charakteristiky a časové konstanty se soustavou v otevřené smyčce. Jaká je trvalá regulační odchylka?
- 7. Změřte amplitudovou frekvenční charakteristiku soustavy v uzavřené smyčce. Hodnoty vyneste do grafu (závislost amplitudy [dB] na frekvenci [log f]). Frekvenční rozsah bude od 0.1 Hz do 5 Hz. Jaká je frekvence zlomu? Porovnejte amplitudovou frekvenční charakteristiku se soustavou v otevřené smyčce.
- 8. Metodou pokus-omyl zjistěte parametry regulátoru, aby trvalá regulační odchylka byla menší než  $0.3~\rm V$  (cca.  $300~\rm ot./min$ ) a časová konstanta soustavy byla menší než  $20~\rm ms$ .

## 2 Sestavení experimentu

Na obrázku Obr.?? je vyobrazeno schéma regulované soustavy, na obrázku Obr.?? pak schéma PID regulátoru.



Obr. 1: Schéma regulované soustavy.



Obr. 2: Schéma PID regulátoru.

# 3 Vypracování

#### 3.1 Statická charakteristika v otevřené smyčce

V grafu na Obr.  $\ref{N}$  jsou vyneseny naměřené hodnoty statické charakteristiky soustavy v otevřené smyčce. V celém rozsahu (-1.6 V - 1.6 V) statická charakteristika lineární není, avšak mezi -0.8V až -0.6V a poté 0.6V až 0.8 V ji za lineární považovat lze. Pro kladnou větev je funkční závislost statické charakteristiky dána předpisem

$$y = (-11.9 \pm 0.9)x + (-6.6 \pm 0.7)$$

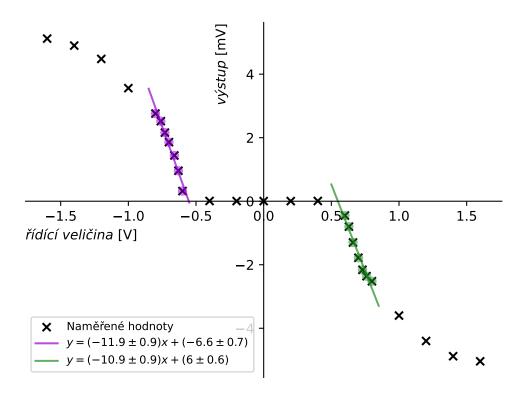
a pro zápornou větev pak

$$y = (-10.9 \pm 0.9)x + (6 \pm 0.6),$$

kde y je výstupní veličina v mV a x je vstupní veličina ve V.

#### 3.2 Přechodová charakteristika v otevřené smyčce

V grafu na Obr. ?? je vyobrazena přechodová charakteristika soustavy v otevřené smyčce (závislost napětí z tachogenerátoru na čase) pro skokovou změnu řídící veličiny z 0.6 V na 1.6 V. Fialové body jsou hodnoty přechodové charakteristiky modelu získaného odhadem parametrů a zelené body jsou naměřená data. Dle tvaru přechodové



Obr. 3: Statická charakteristika soustavy v otevřené smyčce pro rozsah vstupní veličiny -1.6 V až 1.6 V. Lineární část kladné větve (fialově) je proložena lineárním fitem  $y=(-11.9\pm0.9)x+(-6.6\pm0.7)$ , lineární část záporné větve (zeleně) je fitována lineární funkcí  $y=(-10.9\pm0.9)x+(6\pm0.6)$ , kde y je výstupní veličina v mV a x je vstupní veličina ve V.

charakteristiky lze usoudit, že se jedná o proporcionální systém 1. řádu, který je obecně popsán přenosovou funkcí

$$\frac{k}{T \cdot s + 1},\tag{1}$$

kde k je zesílení a T je časová konstanta. Tyto parametry pro měřenou soustavu jsou přibližně k=5 a  $T=150\mathrm{ms}$ 

#### 3.3 Amplitudová a fázová frekvenční charakteristika v otevřené smyčce

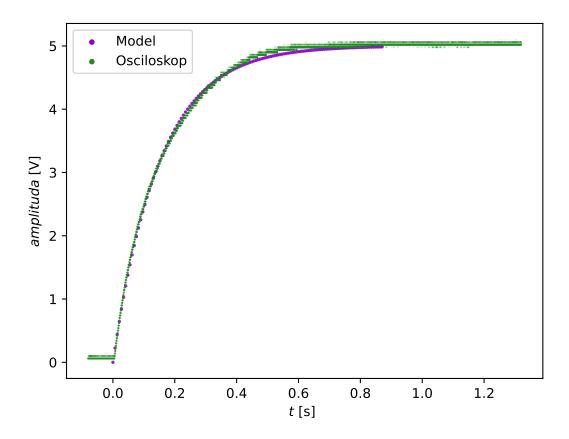
#### 3.4 Přechodová charakteristika v uzavřené smyčce

#### 3.5 Amplitudová a fázová frekvenční charakteristika v uzavřené smyčce

Prvním bodem vypracování by měl být odkaz na vypracovaný domácí úkol, který bývá většinou v části Příloha. Samotné vypracování všech pracovních úkolů, sekce by měla obsahovat všechny naměřené hodnoty (v případě extrémně velkých tabulek je možné je dát do přílohy) a grafy. Naměřené hodnoty se nachází v Tab. ??. Kód na psaní jednotek v hlavičce tabulky:

| $I[\mathrm{mA}]$ | $v \left[ \mathbf{m} \cdot \mathbf{s}^{-1} \right]$ | $m  [\mathrm{kg}]$ | Q[C] | $n  [\mathrm{mol}]$ | T [°C] |
|------------------|---|--------------------|------|---------------------|--------|
| 331              | -9  | 351                | 8    | -0,53               | 0,64   |
| 714              | -142  | 718                | 145  | -0,07               | 0,07   |

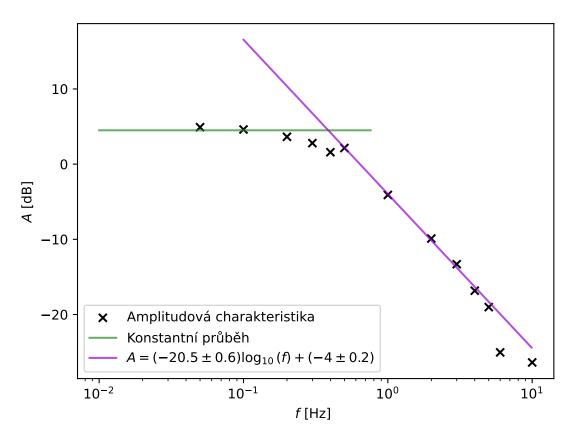
Tab. 1: Popis vzorové tabulky. I jsou naměřené hodnoty proudu, měřené s chybou  $\pm 1~\mathrm{mA},\ldots$ 



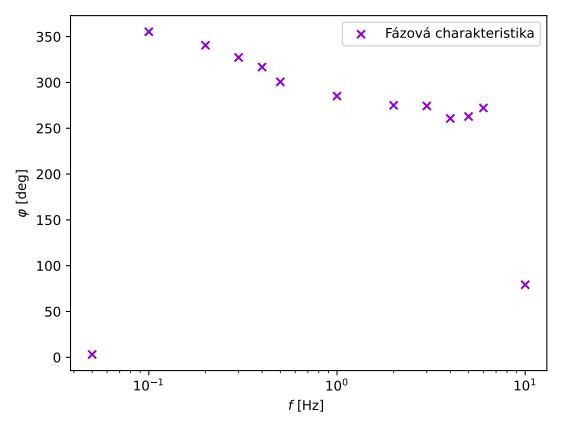
Obr. 4: Přechodová charakteristika soustavy v otevřené smyčce (závislost napětí z tachogenerátoru na čase) pro skokovou změnu řídící veličiny z 0.6 V na 1.6 V. Fialové body jsou hodnoty přechodové charakteristiky modelu získaného odhadem parametrů a zelené body jsou naměřená data.

# 4 Diskuse

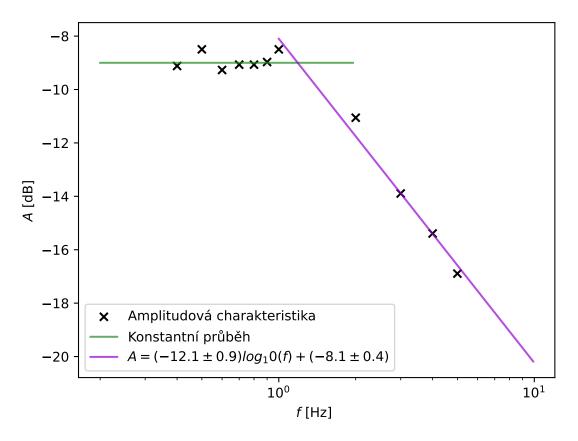
### 5 Závěr



Obr. 5:  $A = (-20.5 \pm 0.6) \log_1 0(f) + (-4 \pm 0.2)$ 



Obr. 6: ...



Obr. 7:  $A = (-12.1 \pm 0.9)log_10(f) + (-8.1 \pm 0.4)$