#### Министерство образования и науки Российской Федерации

ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ АВТОНОМНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ПРОФЕССИОНАЛЬНОГО ОБРАЗОВАНИЯ

# САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ ИНФОРМАЦИОННЫХ ТЕХНОЛОГИЙ, МЕХАНИКИ И ОПТИКИ

Кафедра Систем Управления и Информатики Группа <u>Р3340</u>

## Лабораторная работа №8 "Эксперементальное построение областей устойчивости на плоскости двух параметров" Вариант - 2

| Выполнил         | Алякин С.П.     |                  | (подпись)       |
|------------------|-----------------|------------------|-----------------|
|                  | (фамилия, и.о.) |                  |                 |
| Проверил         |                 | (фамилия, и.о.)  | (подпись        |
|                  |                 |                  |                 |
|                  |                 |                  |                 |
| ""               | 20 <u>17</u> r. | Санкт-Петербург, | 20 <u>17</u> г. |
| Работа выполнена | а с оценкой     |                  |                 |
| Дата защиты "    | "               | 20 <u>17</u> г.  |                 |

#### Цель работы

Ознакомление с эксперементальными методами построения областей устойчивости линейных динамических систем и изучение влияния на устойчивость системы её параметров.

#### Вариант задания

Задана линейная схема третьего порядка, схема которой представлена на рисунке 1. По условию параметр  $T_1$  неизменен и равен 0,75с. Параметр  $T_2$  в ходе работе будет изменяться в диапозоне от 0,1 с до 5 с. Коэффициент K выбирается для обеспечения устойчивости/границы устойчивости системы.

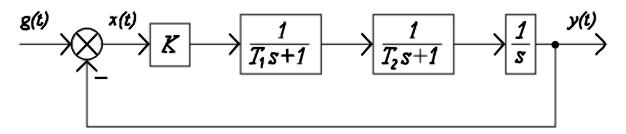


Рисунок 1 – Структурная схема линейной системы третьего порядка

#### 1 Эксперементальное нахождение границы устойчивости

При постоянных коэффициетах  $T_1$  и  $T_2$ , изменяя значение коэффициента K, получим разные графики переходных процессов, соответствующие разным уровням устойчивости системы. Схема моделирования системы представлена на рисунке 2.

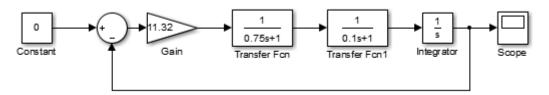


Рисунок 2 – Схема моделирования заданной системы

На рисунке 3 представлены результаты моделирования, на которых полученны устойчивое положение системы, не устойчивое и 2 состояния на границе устойчивости: на нейстральной и колебательной.

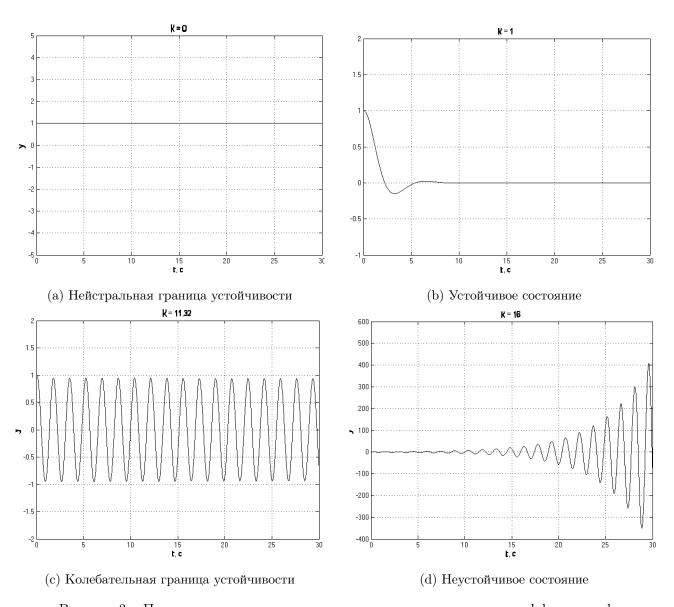


Рисунок 3 — Переходные процессы системы при разных значениях коэффициента  ${\bf k}$ 

#### 2 Теоретический расчёт параметров устойчивости системы

Рассчитаем передаточную функцию заскнутой системы

$$W(s) = \frac{\Phi(s)}{1 + \Phi(s)},$$

где  $\Phi(s)$  - передаточная функция разомкнутой системы.

$$\Phi(s) = K \cdot \frac{1}{T_1 s + 1} \cdot \frac{1}{T_2 s + 1} \cdot \frac{1}{s} = \frac{K}{T_1 T_2 s^3 + (T_1 + T_2) s^2 + s};$$

$$W(s) = \frac{(T_1 T_2 s^3 + (T_1 + T_2) s^2 + s) \cdot \frac{K}{T_1 T_2 s^3 + (T_1 + T_2) s^2 + s}}{T_1 T_2 s^3 + (T_1 + T_2) s^2 + s + K} = \frac{K}{T_1 T_2 s^3 + (T_1 + T_2) s^2 + s + K}.$$

На основании характеристического уравнения, построенного по передаточной функции замкнутой системы, построим матрицу Гурвица

$$\begin{pmatrix} T_1 + T_2 & K & 0 \\ T_1 T_2 & 1 & 0 \\ 0 & T_1 + T_2 & K \end{pmatrix}$$

тогда главные миноры матрицы Гурвица равны

$$D_1 = T_1 + T_2,$$

$$D_2 = \begin{vmatrix} T_1 + T_2 & K \\ T_1 T_2 & 1 \end{vmatrix} = T_1 + T_2 - T_1 T_2 K,$$

$$D_3 = D_2 \cdot K = (T_1 + T_2)K - T_1 T_2 K^2.$$

По критерию Гурвица для устойчивости системы необходимо, чтобы главные миноры матрицы были положительны. Если минор n-1 порядка равен 0, то система будет находится на колебательной границе устойчивости. Отсюда получаем уравнения коэффициентов для колебательной границы устойчивости

$$\begin{cases} T_1 + T_2 > 0 \\ K = \frac{T_1 + T_2}{T_1 T_2} \end{cases}$$

Так как по нашему условию  $T_1$  и  $T_2$  больше 0, то единственным условием для того, чтобы система находилась на колебательной границе устойчивости, является

$$K = \frac{T_1 + T_2}{T_1 T_2}.$$

Используя полученное выражжжение, найдём K для  $T_1 = 0,75$  и  $T_2$  изменяющемся от 0,1 с до 5 с c шагом 0,5 с. Полученны значения K запишем в таблицу 1.

Таблица 1 – Значения К для колебательной границы устойчивости системы

По полученным значениям построим график зависимости K от  $T_2$ :

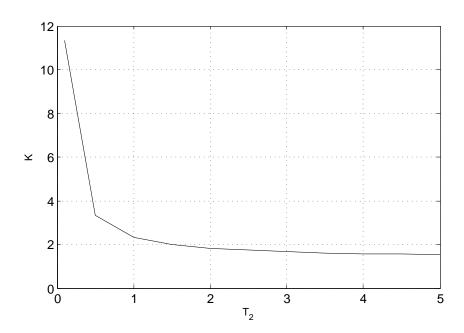


Рисунок 4 — Граница устойчивости на плоскости двух параметров K и  $T_2$ 

### 3 Вывод

В ходе работы был исследован способ управления устойчивастью системы, изменяя её параметры. Из трёх данных параметров  $K, T_1$  и  $T_2$  изменялись только K и  $T_2$ . Эксперементально и аналитически был построен график границы устойчивости на плоскости двух параметров K и  $T_2$ . Результаты, полученные обоими способами, совпадают.