МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ УНИВЕРСИТЕТ ИТМО

ФАКУЛЬТЕТ СИСТЕМ УПРАВЛЕНИЯ И РОБОТОТЕХНИКИ

Домашнее задание №6 «Исследование линейного объекта при случайном входном воздействии»

по дисциплине Математические основы теории систем

Вариант 5

Выполнил: Студент группы

R33362 Осинина Т. С.

Преподаватель: Слита Ольга

Валерьевна

Цель работы: рассмотреть прохождение случайного входного сигнала через апериодическое звено первого порядка. Вычислить случайные характеристики процессов по состоянию и выходу.

Содержание

Задание №1	3
Задание №2	4
Задание №3	5
Задание №4	6
Вывод	7
Кол программы задания №4	

Записать объект в форме передаточной функции и в форме «входсостояние-выход» в соответствии со своим вариантом задания.

Решение:

Сначала запишем объект в форме передаточной функции «вход-выход»:

$$W(s) = \frac{k}{Ts+1} = \frac{7}{0.5s+1} = \frac{14}{s+2}$$

Запишем систему в форме «вход-состояние-выход». Приведем передаточную функцию к канонической форме управляемости.

$$\begin{cases} \dot{x} = Ax + Bu \\ y = Cx \end{cases}$$

Где x — вектор состояния, u — входной сигнал, y — выходной сигнал, A, B, C — матрицы, которые можно получить из передаточной функции.

A = [-2], B = [1], C[14]

$$\begin{cases} \dot{x} = [-2]x + [1]u \\ y = [14]x \end{cases}$$

Вычислить дисперсию, корреляционную функцию (матрицу) и спектральную плотность векторов состояния и выхода объекта.

Решение:

Вычислим матрицы дисперсий векторов состояния с помощью решения уравнения Ляпунова:

$$AD_x+D_xA^T=-BNB^T$$
, где $N=[1]$ $-2D_x-2D_x=-1\cdot 1$ $D_x=rac{1}{4}$

Значит, дисперсия по выходу равна:

$$D_y = CD_xC^T = 14 \cdot \frac{1}{4} \cdot 14 = 49$$

Вычислим корреляционные функции векторов состояния и выхода систем:

$$R_{x}(\tau) = e^{-A\tau}D_{x} = e^{2\tau} \cdot \frac{1}{4}$$
 $R_{y}(\tau) = Ce^{-A\tau}D_{x}C^{T} = e^{2\tau} \cdot 600,25$

Определим спектральную плотность векторов состояния и выхода объекта:

$$S_{x}(\omega) = -2F(F^{2} + \omega^{2}I)^{-1}D_{x}$$

$$S_{y}(\omega) = CS_{x}(\omega)C^{T}$$

$$S_{x}(\omega) = S_{y}(\omega) = 49$$

Составить в Simulink схему моделирования объекта. Запустить моделирование.

Решение:

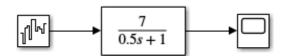


Рисунок 1. Схема моделирования

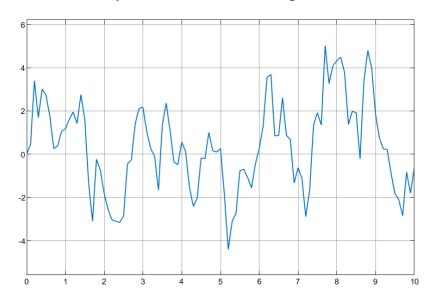


Рисунок 2. Результат моделирования

Написать программу в Matlab, которая вычисляет значение математического ожидания и дисперсии выхода, а также построить графики корреляционной функции и спектральной плотности выхода используя данные, полученные при моделировании.

Решение:

Дисперсия выхода: 49

Значение математического ожидания: 269.3744

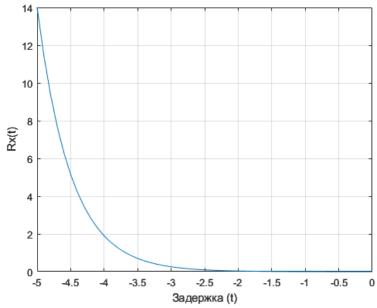


Рисунок 3. График корреляционной функции вектора состояния

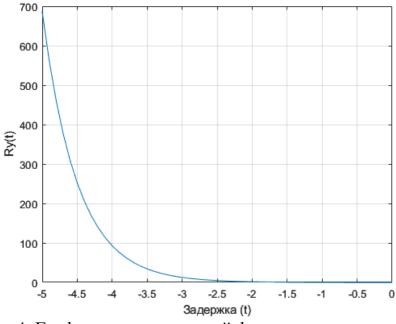


Рисунок 4. График корреляционной функции выходного сигнала

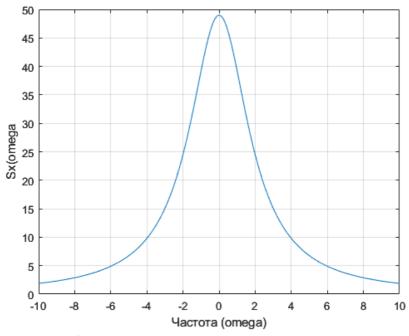


Рисунок 5. График спектральной плотности вектора состояния

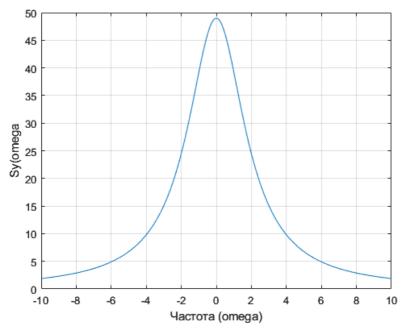


Рисунок 6. График спектральной плотности выходного сигнала

Вывод

В данной лабораторной работе был исследован линейный объект при случайном входном воздействии (белом шуме), вычисленные значения соответствуют графикам.

Код программы задания №4

```
Данные
k = 7
T = 0.5
Создаем передаточную функцию
sys = tf(k, [T,1])
Su = 1
Вычислим дисперсию:
Sy = (abs(freqresp(sys,0))^2)*Su
Вычислим корреляционную функцию вектора состояния и выходного сигнала:
t = -5:0.1:5
Rx = impulse(sys, t)
Ry = Sy*Rx
Вычисляем спектральную плотность вектора состояния и выходноо сигнала:
omega = -10:0.1:10
Sx = abs(freqresp(sys,omega)).^2*Su
Sy = abs(freqresp(sys,omega)).^2*Su
Ex = sum(Sx)* (omega(2)-omega(1))
Построим графики:
%Корреляционная функция вектора состояния
figure;
t = -5:0.1:0
plot(t,Rx)
grid on
xlabel('Задержка (t)')
ylabel('Rx(t)')
%Корреляционная функция выходного сигнала
figure;
plot(t,Ry)
grid on
xlabel('Задержка (t)')
ylabel('Ry(t)')
%Спектральная плотность вектора состояния
plot(omega, squeeze(Sx))
grid on
xlabel('Частота (омеда)')
ylabel('Sx(omega')
%Спектральная плотность выходного сигнала
plot(omega, squeeze(Sy))
grid on
xlabel('Частота (omega)')
ylabel('Sy(omega')
```