Laboratorium 6

|  |
| --- |
| **NAZWISKO Imię**  Nr indeksu |
| Wykres odpowiedzi skokowej układu przed korekcją: |
| **Wykorzystanie metody dominujących stałych czasowych regulatora oraz kryterium amplitudy rezonansowej (6.4.1)** |
| Zrzut okna, wygenerowanego aplikacją *synteza.m*, przedstawiającego dobrane wzmocnienie regulatora i przybliżoną (używając funkcji *zoom*) charakterystykę amplitudowo-fazową obiektu styczną do odpowiedniego nomogramu Halla – wykreślonego dla wylosowanego na UPEL przeregulowania (tj. amplitudy rezonansowej Mr odpowiednio ustawionej suwakiem): |
| Wykres odpowiedzi skokowej układu po korekcji wg 6.4.1: |
| **Dobór nastaw regulatora metodą opartą na charakterystyce układu otwartego (6.4.2)** |
| Zmodyfikowana dla analizowanej transmitancji obiektu funkcja *model1.m*:  ….  ….  ….  ….  ….  ….  ….  ….  ….  …. |
| Zwrócona przez funkcję *model1.m* najmniejsza wartość wskaźnika *Ip*, jaką udało się uzyskać:  **……….** |
| Wykres wygenerowany poleceniem: plot(time, y, time, ym) (umieszczonym na końcu funkcji *model1.m*), przedstawiający odpowiedzi skokowe obiektu zadanego i aproksymowanego obiektem I rzędu z opóźnieniem: |
| Wykres odpowiedzi skokowej układu po korekcji wg 6.4.2: |

**Tabela 6.4. Wyniki ćwiczenia**

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Cele syntezy: | | | | | | | |
| Transmitancja oryginalna obiektu G(s): | | | | | | | |
| Transmitancja przekształcona obiektu G(s): | | | | | | | |
| Typ regulatora (transmitancja): | | | | | | | |
| metoda | nastawy regulatora | | | własności eksploatacyjne | | | |
|  | Kr | Ti | Td | εs | κ% | Δr | tr |
| układ zadany | \_ | \_ | \_ |  |  |  |  |
| 6.4.1. |  |  |  |  |  |  |  |
| 6.4.2 |  |  |  |  |  |  |  |