Laboratorium 10

|  |
| --- |
| **NAZWISKO Imię**  Nr indeksu |
| **Wygenerowane na UPEL dane (Ćwiczenie nr 10 – korekcja układów nieliniowych)** |
| B: |
| a1: |
| a2 : |
| tau:  K:  Tm: |
| Tt1 =  Tt2 =  Tt3 = |
| **Projekt układu modelującego przekaźnik trójpołożeniowy** |
| Schemat blokowy układu modelującego przekaźnik trójpołożeniowy z Symulink’a: |
| **Parametry bloku Relay 1:**  switch off point :  switch on point :  output when on :  output when off : |
| **Parametry bloku Relay 2:**  switch off point :  switch on point :  output when on :  output when off : |
| **Charakterystyka statyczna zamodelowanego przekaźnika trójpołożeniowego z zaznaczonymi parametrami a1, a2, B oraz opisanymi osiami współrzędnych** |
| **Parametry obiektu z rys.5:**  **K = Tm = tau =** |
| **Schemat blokowy układów ze sprzężeniem tachometrycznym z rys.5 dla stałej tachometrycznej Tt1 =** |
| **Skan okna z parametrami bloków (oprócz przekaźnika trójpołożeniowego), których wartości nie są widoczne na schemacie blokowym powyżej (np. bloku delay)** |
| **Trajektoria fazowa dla układu ze stała tachometryczną Tt1 (należy wykorzystać sygnał uchybu). Osie układu współrzędnych mają być podpisane.** |
| **Schemat blokowy układów ze sprzężeniem tachometrycznym z rys.5 dla stałej tachometrycznej Tt2 =** |
| **Trajektoria fazowa dla układu ze stała tachometryczną Tt2 (należy wykorzystać sygnał uchybu). Osie układu współrzędnych mają być podpisane.** |
| **Schemat blokowy układów ze sprzężeniem tachometrycznym z rys.5 dla stałej tachometrycznej Tt3 =** |
| **Trajektoria fazowa dla układu ze stała tachometryczną Tt3 (należy wykorzystać sygnał uchybu). Osie układu współrzędnych mają być podpisane.** |
| **Charakterystyki czasowe układów ze stałymi tachometrycznymi: Tt1, Tt2 i Tt3. Osie układu współrzędnych mają być podpisane (w jednym układzie współrzędnych trzy charakterystyki). Czas symulacji proszę przyjąć 15 do 30 sekund** |
| **Wnioski (jaki charakter mają przebiegi dla kolejnych stałych tachometrycznych: periodyczny czy aperiodyczny):**  **Dla Tt1:**  **Dla Tt2:**  **Dla Tt3:**  Dla której wartości stałej tachometrycznej jakość sterowania jest najlepsza (uzasadnić): |