**МИНОБРНАУКИ РОССИИ**

**Санкт-Петербургский государственный**

**электротехнический университет**

**«ЛЭТИ» им. В.И. Ульянова (Ленина)**

**Кафедра САУ**

отчет

**по Индивидуальному домашнему заданию**

**по дисциплине «Современные методы теории управления»**

Тема: СИНТЕЗ РОБАСТНОГО РЕГУЛЯТОРА МЕТОДОМ H∞

Вариант 1

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Студент гр. 9492 |  | Викторов А.Д. |
| Преподаватель |  | Стоцкая А.Д. |

Санкт-Петербург

2023

# 1. Расчет нормы Харди для объекта управления

Передаточная функция для объекта управления имеет вид (1.1).

|  |  |
| --- | --- |
|  | (1.1) |

Норма Харди для передаточной функции вычисляется как (1.2).

|  |  |
| --- | --- |
|  | (1.2) |

где – передаточная функция системы, – супремум частотной передаточной функции или точная верхняя граница частотной ПФ.

Модуль ЧПФ вычисляется как (1.3).

|  |  |
| --- | --- |
|  | (1.3) |

Для нахождения модуля ЧПФ был использован следующий скрипт:

clc, clear

syms w s

W = (6\*s + 10) / (s+5) / (s^2 + 4\*s + 30);

W1 = subs(W, s, 1i\*w);

W2 = subs(W, s, -1i\*w);

W\_abs = simplify(W1\*W2)

В результате получим модуль ЧПФ (1.4).

|  |  |
| --- | --- |
|  | (1.4) |

Результат работы программы изображен на рисунке 1.1.

ЧПФ имеет экстремумы в точках -9.63,0,9.63.

Норма Харди равняется 0.0005293.

# 2 Нахождение весовых функций

Структурная схема системы представлена на рисунке 2.1.

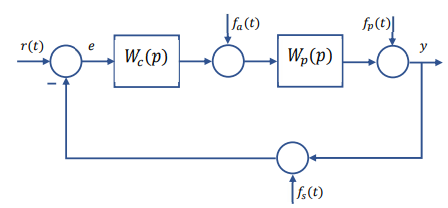


Рисунок 2.1 – Структурная схема исходной системы

Для системы заданы следующие воздействия:

.

Требуется обеспечить:

## 2.1 Расчет функции чувствительности S

1. Для обеспечения нулевой ошибки по задающему воздействию система должна иметь первый порядок астатизма, следовательно, ;

2. Определим ограничения функции чувствительности в зависимости от постоянного возмещения . По теореме о конечном значении получим (2.1).

|  |  |
| --- | --- |
|  | (2.1) |

3. Для обеспечения требования значение ЛАХ на частоте должно составлять -14 Дб. Выберем наклон ЛАХ функции чувствительности S равный +40 дб/дек.

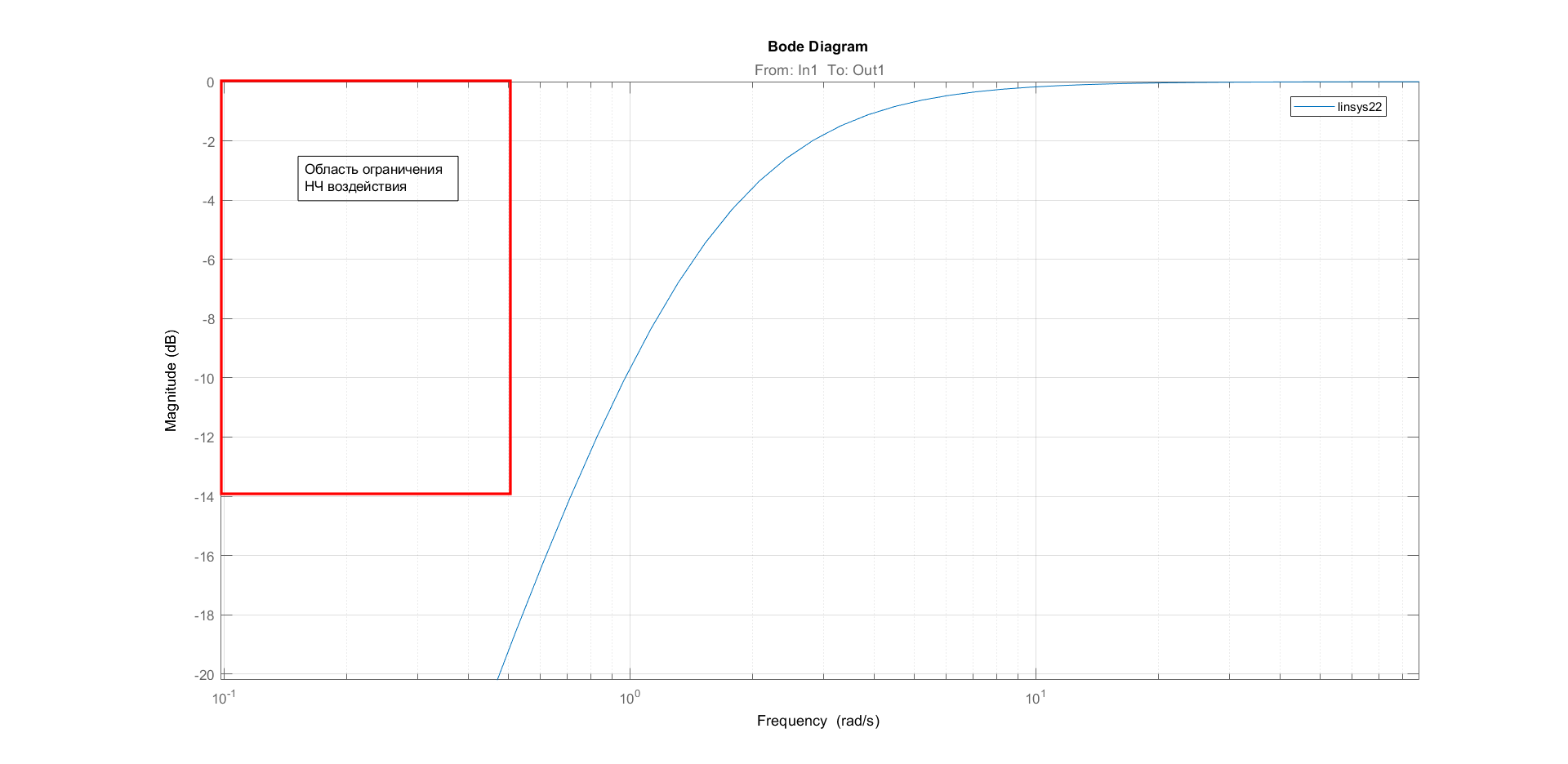


Рисунок 2.1 – ЛАХ функции чувствительность S

ПФ функции чувствительности зададим как (2.2).

|  |  |
| --- | --- |
|  | (2.2) |

## 2.2 Расчет функции дополнительной чувствительности T

В данном случае функция дополнительной чувствительность T определяется исходя из требований к времени регулирования *,* следовательно, частота среза .

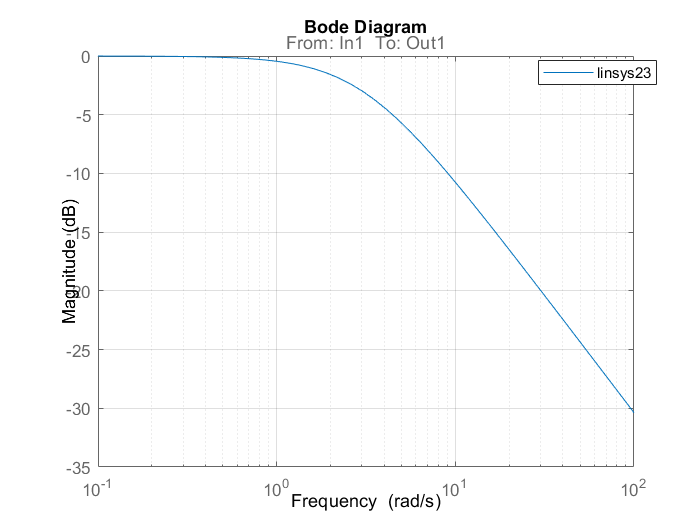


Рисунок 2.2 – ЛАХ функции дополнительной чувствительности T

Функция дополнительной чувствительности T будет иметь вид (2.3).

|  |  |
| --- | --- |
|  | (2.3) |

## 2.3 Весовые функции

Весовые функции вычисляются по формулам (2.4):

|  |  |
| --- | --- |
|  | (2.4) |

# 3. Синтез и моделирование робастного регуляторы

ПФ объекта управления имеет вид (1.1). Для данного объекта заданы следующие возможные отклонения:

## 3.1 Исследование возможных отклонений

Запишем ПФ неопределённости, как (3.1).

|  |  |
| --- | --- |
|  | (3.1) |

где – передаточная функция реального объекта (с отклонениями параметров), – передаточная функция реального объекта.

ЛАХ неопределенностей должны лежать ниже весовой функции . Если это условие не выполнено, то весовую функцию необходимо изменить.

Построим ЛАХ неопределённости при различных отклонениях b1 и b2.

b1=6;

b2=10;

a1=5;

a2=4;

a3=30;

W2=tf([0.33 1],[1]);

Wp\_num=[b1 b2];

Wp\_den=conv([1 a1],[1 a2 a3]);

Wpn=tf(Wp\_num,Wp\_den);

figure

set(0,'DefaultAxesFontSize',14,'DefaultAxesFontName','Times New Roman');

set(gcf,'Color',[1 1 1]);

bodemag(W2);

hold on;

grid on;

leg=["W2(s)"];

for i=-20:10:30

for j=-30:5:15

Wp\_num=[b1\*(i/100 + 1) b2\*(j/100 + 1)];

Wp=tf(Wp\_num,Wp\_den);

W\_delta=(Wp/Wpn)-1;

bodemag(W\_delta);

leg=[leg "Отклонение b1 на " + i + "%, b2 на " + j + "%"];

end

end

legend(leg);

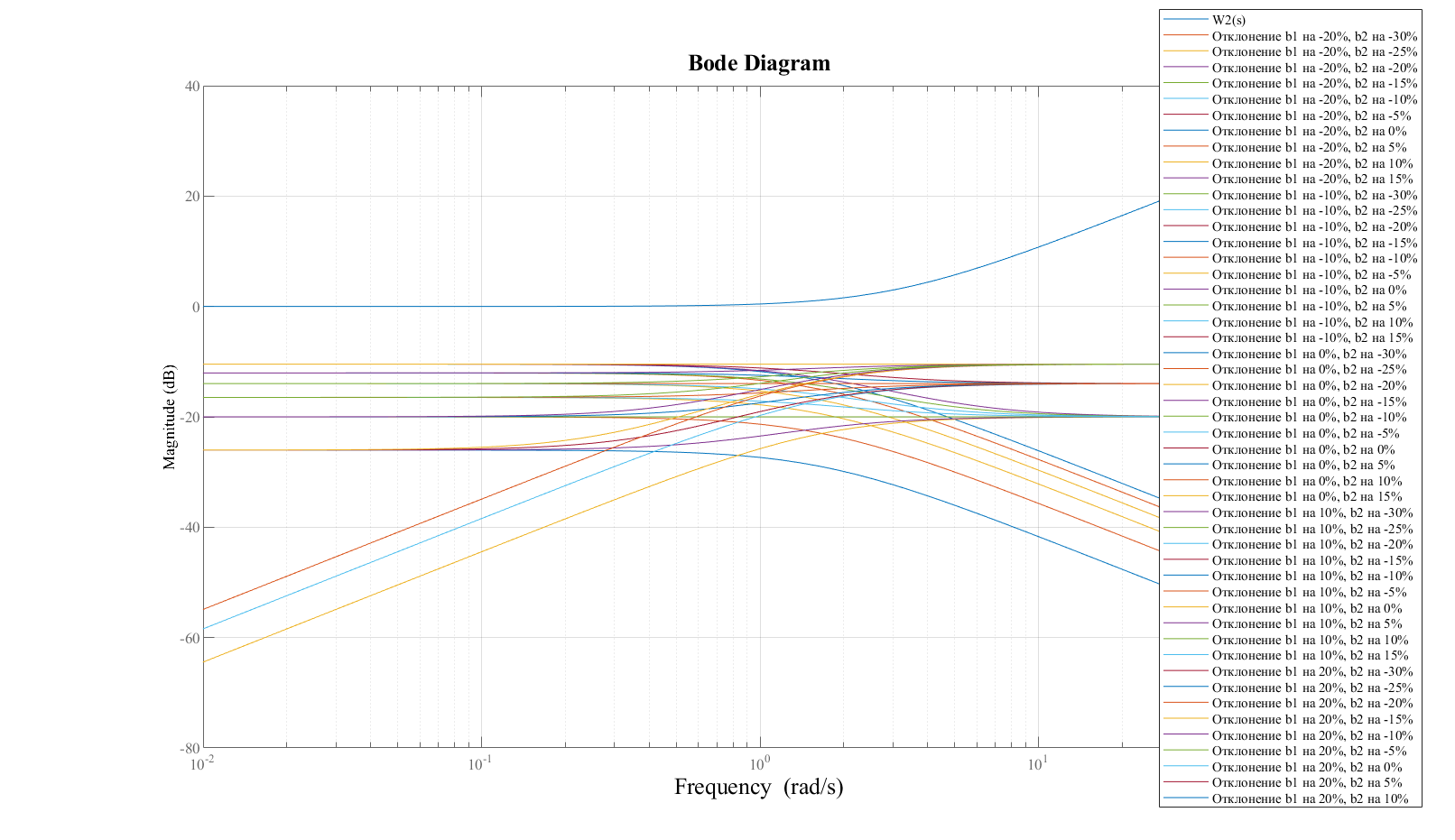


Рисунок 3.1 – ЛАХ неопределённости при различных отклонениях параметров

Как видно из рисунка 3.1 при всех возможных заданных отклонениях параметров ЛАХ неопределённости лежат ниже ЛАХ весовой функции , следовательно, ее можно применять для дальнейшего синтеза робастного регулятора.

# 3.1 Синтез робастного регулятора

Для синтеза регулятора создадим модель в Simulink.

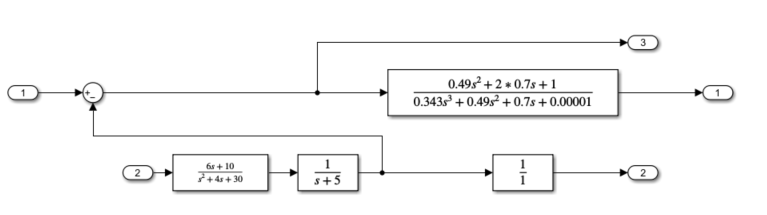


Рисунок 3.2 – Модель для синтеза регулятора

Сместим нулевой полюс функции от начала координат, т.к. функция синтеза не умеет работать с нулевыми полюсами. Для синтеза робастного регулятора воспользуемся функцией *hinflmi*.

clc, clear, close all

[A, B, C, D] = linmod('wieght\_functions')

sys = ltisys(A, B, C, D)

sys = sderiv(sys, 2, [0.33 1])

[gopt,K] = hinflmi(sys, [1 1])

[num, denum] = ltitf(K)

Результат работы программы отображен на рисунке 3.3.

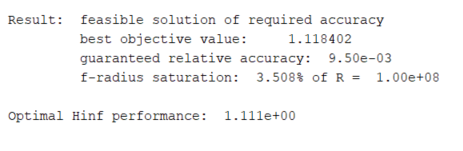


Рисунок 3.3 – Результат синтеза робастного регулятора

В результате синтеза был получен регулятор 5-го порядка, показатель качества которого равен 1.111, так как он близок к единице, то результат синтеза является удовлетворительным.

## 3.3 Моделирование системы с регулятором

Для проверки корректности работы полученного регулятора была составлена модель в Simulink c учетом НЧ возмущения и постоянного возмущения в выходной переменной, для дополнительной коррекции с целью уменьшения времени переходного процесса был добавлен П-регулятор с коэффициентом усиления kp = 2.

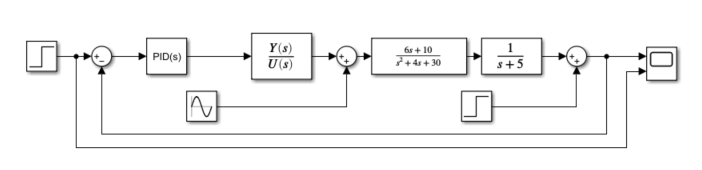


Рисунок 3.4 Система с регулятором

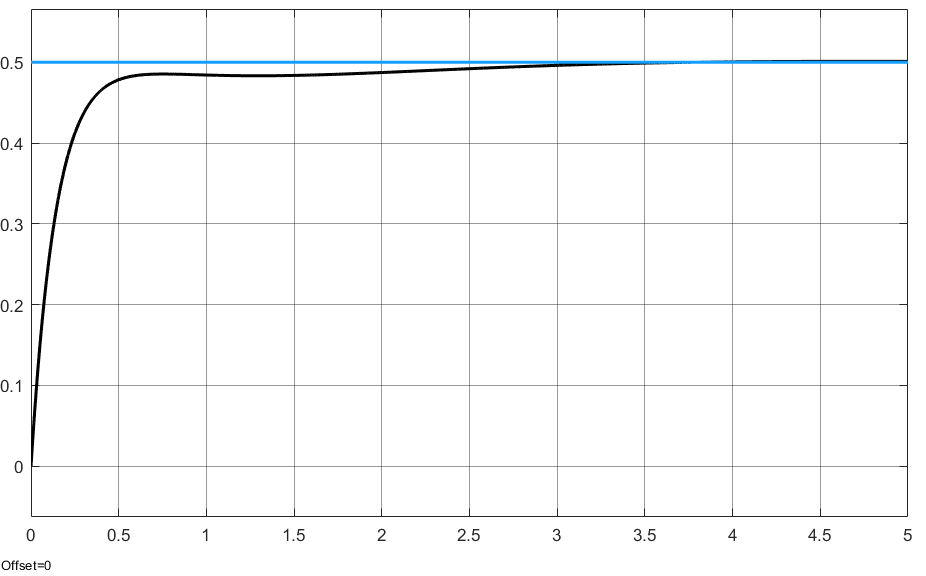


Рисунок 3.5 – Переходные процессы в системе без возмущений

Как видно из рисунка 3.5 в системе без приложенных возмущений и отклонений выполняются требования как по времени регулирования, так и по перерегулированию.

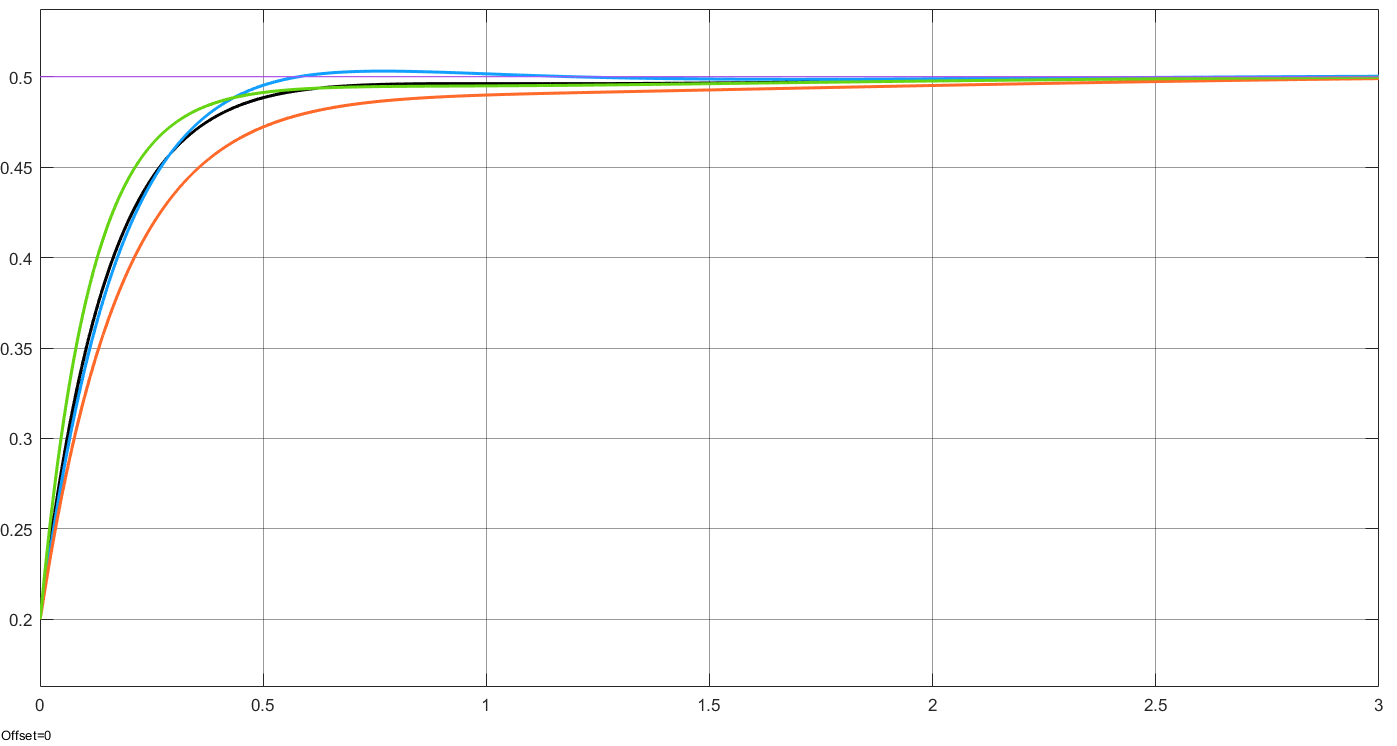


Рисунок 3.6 – Переходные процессы в системе с постоянным и низкочастотным возмущениями при неопределенностях параметров системы

Как видно из рисунка 3.6 при приложении возмущений статическая ошибка равняется нулю, также выполняются требования к быстродействию, однако при определенной комбинации параметров системы возникает незначительное перерегулирование.

**Вывод**

В результате выполнения работы был создан регулятор, который обеспечивает системе следующие характеристики:

1. Нулевая статическая ошибка по постоянному задающему и постоянному возмущающему воздействиям.

2. Малая (<0.02) ошибка по низкочастотному возмущающему воздействию.

3. Удовлетворяет требованию по быстродействию при любых заданных отклонениях параметров ОУ и наличии возмущений. Максимальное время регулирования составляет 1 секунду.

4. Нулевое перерегулирование при всех допустимых вариациях параметров системы кроме случая отклонения . (Перерегулирование в этом случае <1%, что является допустимым при таких отклонениях);

Согласно полученным результатам синтезированный регулятор может обеспечивать требуемые показатели качества при заданной вариации параметров ОУ и наличии возмущающих воздействий, следовательно, регулятор является робастным для данной системы.