ГУАП

КАФЕДРА № 31

ОТЧЕТ   
ЗАЩИЩЕН С ОЦЕНКОЙ

ПРЕПОДАВАТЕЛЬ

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| ассистент |  |  |  | М.А. Зубарев |
| должность, уч. степень, звание |  | подпись, дата |  | инициалы, фамилия |

|  |
| --- |
| ОТЧЕТ О ЛАБОРАТОРНОЙ РАБОТЕ №1 |
| ЛИНЕАРИЗАЦИЯ НЕЛИНЕЙНЫХ СИСТЕМ |
| по курсу: ОСНОВЫ ТЕОРИИ УПРАВЛЕНИЯ |
|  |
|  |

РАБОТУ ВЫПОЛНИЛ

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| СТУДЕНТ ГР. № | 1142 |  |  |  | Соломонов |
|  |  |  | подпись, дата |  | инициалы, фамилия |

Санкт-Петербург 2023

1. **Цель работы**

Научиться линерезовывать нелинейные функции, производить моделирование в Matlab.

1. **Постановка задачи**

|  |
| --- |
| Выполнить линеаризацию статической зависимости в соответствии с заданным вариантом из Табл.1. Проверить результат построением графиков в MatLab. |
| Таблица 1 – Статистическая нелинейная зависимость |

Выполните линеаризацию динамической системы в соответствии с заданным вариантом из табл. 2. Проверить результат моделированием в MatLab для следующих условий:

– Постоянный входной сигнал (рабочая точка).

– Синусоидальный входной сигнал в рабочей точке с различной амплитудой.

– Случайное ступенчатое входное воздействие

|  |
| --- |
|  |
| Таблица 2 – Динамическая нелинейная зависимость |

1. **Выполнение работы**

**Линеаризация Функции**

**Решение:**

**Листинг программы (линеаризация функции):**

x = 0:0.01:1;

y1 = sin(x) + tan(x);

y2 = sin(0.5)+tan(0.5)+((cos(0.5).^3+1)/cos(0.5).^2)\*(x-0.5);

disp (y2)

plot (x,y1,x,y2)

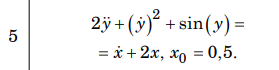
grid

|  |
| --- |
|  |
| Рисунок 1 – Линеаризация функции в рабочей точке |

Промежуточный вывод: графики сходятся в точке, значит мы выполнили вычислений и программу правильно.

**Линеаризация динамической системы**

**Решение:**



|  |
| --- |
|  |
| Рисунок 2 – Схема для моделирования с постоянным сигналом |
|  |
| Рисунок 3 - Линеаризация динамической системы с постоянным сигналом |
|  |
| Рисунок 4 - схема для моделирования с синусоидальным сигналом |
|  |
| Рисунок 5 - Линеаризация динамической системы с синусоидальным сигналом |
|  |
| Рисунок 6 - Схема для моделирования с случайным ступенчатым входным воздействием (белый шум) |
|  |
| Рисунок 7 -Линеаризация динамической системы с случайным ступенчатым входным воздействием (белый шум) |

1. **Вывод**

В ходе выполнения лабораторной работы были рассчитаны коэффициенты для моделирования статических и динамических графиков функции. Так же линеризовываны нелинейные системы и смоделированы в Matlab (Simulink). При помощи осциллографа были получены графики и выявлено, что схема с синусоидальным сигналом и схема со случайным ступенчатым входным воздействием имеют разные показатели на выходе, из чего следует, что работа выполнена верно.