МИНОБРНАУКИ РОССИИ

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования

НИЖЕГОРОДСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ ТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ им. Р.Е.АЛЕКСЕЕВА

Институт радиоэлектроники и информационных технологий

ОТЧЕТ

по лабораторной работе №3

«Исследование свойств разомкнутой системы»

по дисциплине

«Основы теории управления»

Вариант 6

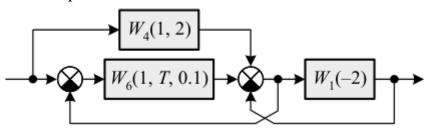
РУКОВОДИТЕЛЬ:	
	Никулин.Е.А
(подпись)	(фамилия, и.,о.)
СТУДЕНТ:	
	Сухоруков В.А.
(подпись)	(фамилия, и.,о.)
	Мосташов В.С.
(подпись)	(фамилия, и.,о.)
	19-BM
	(шифр группы)
Работа защищена	«»
С оценкой	

Цель работы

Для данного преподавателем параметра построить и исследовать каноническую схему моделирования системы на ОУ в программе Electronics WorkBench.

Исходные данные

Вариант 6:



$$W = \frac{(w_6 + w_4)w_1}{(1 + w_1 + w_6)}$$

$$W(T, s) = \frac{20 + (20 + 2T)s + 10T^2s^2}{Ts + (5T^2 + 2T)s^2 + 10T^2s^3}$$

$$T=1$$

$$W(1,s) = \frac{20 + 22s + 10s^2}{s + 7s^2 + 10s^3} = \frac{B(s)}{A(s)} = \frac{b_0 + b_1s + b_2s^2}{a_1s + a_2s^2 + a_3s^3}$$

Ход работы

1 Описание метода канонических схем

Метод канонических схем основан на построении вспомогательной схемы с передаточной функцией:

$$W_v(s) = \frac{1}{A(s)} = \frac{V(s)}{X(s)}$$

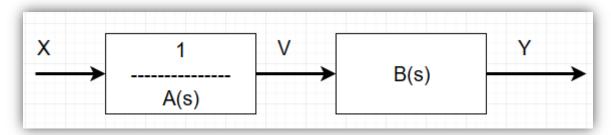
Выход v(t) данной системы, удовлетворяет дифференциальному уравнению:

$$v^{(n)} = \frac{1}{a_n} x - \frac{a_{n-1}}{a_n} v^{(n-1)} - \dots - \frac{a_1}{a_n} v' - \frac{a_0}{a_n} v.$$

Соединив последовательно данную схему со схемой, обладающей передаточной функцией:

$$W(s) = B(s)$$

Получим схему:



Данный метод позволяет избавиться от недостатков методов параллельных каскадов, и последовательных каскадов:

- * Возможность появления каскадов с дифференцирующими свойствами, признаком чего служит наличие оператора s в числителе передаточной функции. Это весьма нежелательно в многокаскадных схемах, т. к. даже самый слабый высокочастотный шум $A*sin(\omega t)$, пройдя через цепочку из N дифференцирующих каскадов, многократно увеличит свою амплитуду $A*\omega*N$ пропорционально N-й степени частоты и заглушит полезную низкочастотную составляющую выходного сигнала.
- ❖ Необходимость вычисления корней полинома для получения разложений.
 - Разнотипность каскадов.
 - Нерегулярная структура полученной схемы.
- ❖ Трудоемкий расчет номиналов радиоэлементов принципиальной схемы.

2 Синтез схемы

$$W(s) = \frac{y}{x} = \frac{B(s)}{A(s)} = \frac{b_0 + b_1 s + b_2 s^2}{a_1 s + a_2 s^2 + a_3 s^3}$$

$$W_v(s) = \frac{1}{A(s)} = \frac{V(s)}{X(s)}$$

$$y = B(s) * v = b_0 + b_1 v' + b_2 v''$$

$$W(s) = \frac{20 + 22s + 10s^2}{s + 7s^2 + 10s^3} = \frac{b_0 + b_1s + b_2s^2}{a_1s + a_2s^2 + a_3s^3}$$

$$W_v(s) = \frac{1}{s + 7s^2 + 10s^3} = \frac{V(s)}{X(s)}$$

$$v'(t) + 7v''(t) + 10v'''(t) = x(t)$$

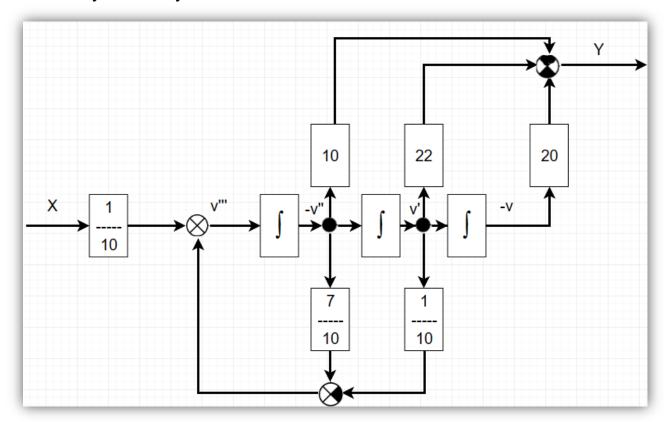
$$\underline{v'''(t)} = 0.1x(t) - 0.7v''(t) - 0.1v'(t)$$

$$y(t) = 20v(t) + 22v'(t) + 10v''(t)$$

Составим схему на инвертирующих интеграторах, тогда v'''(t) = 0.1x(t) + 0.7*(-v''(t)) - 0.1v'(t)

$$y(t) = -20 * (-v(t)) + 22v'(t) - 10 * (-v''(t))$$

Получим схему:



Входной сумматор:

$$\overline{v'''(t)} = 0.1x(t) + 0.7 * (-v''(t)) - 0.1v'(t)$$

Суммы коэффициентов усиления прибавляемых и вычитаемых сигналов в формуле $v^{\prime\prime\prime}(t)$ составляют $S_1=0.1+0.7=0.8$ $S_2=0.1$.

Для обеспечения баланса $S_1 = S_2 + 1$ нужно к прямому входу ОУ подключить нулевой (заземлённый) сигнал с коэффициентом усиления $K_{10} = S_2 + 1 - S_1 = 0.3$.

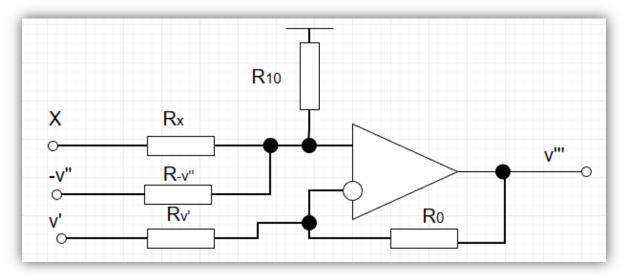
Номиналы резисторов, проводящих сигналы, должны удовлетворять соотношениям

$$0.1R_{x} = 0.7R_{-v''} = 0.3R_{10}$$
$$0.1R_{v'} = R_{0}$$

По которым подбираем целочисленные R∈ [1 кОм, 10 МОм]:

$$R_x = 21 \; {
m KOm} \quad R_{-v^{\prime\prime}} = 3 {
m KOm} \quad R_{10} = 7 {
m KOm} \ R_{v^\prime} = 10 {
m KOm} \; R_0 = 1 {
m KOm}$$

Схема входного сумматора:



Выходной сумматор:

$$y(t) = -20 * (-v(t)) + 22v'(t) - 10 * (-v''(t))$$

Суммы коэффициентов усиления прибавляемых и вычитаемых сигналов в формуле y(t) составляют $S_1=22$ $S_2=20+10$.

Для обеспечения баланса $S_1 = S_2 + 1$ нужно к прямому входу ОУ подключить нулевой (заземлённый) сигнал с коэффициентом усиления $K_{10} = S_2 + 1 - S_1 = 9$

Номиналы резисторов, проводящих сигналы, должны удовлетворять соотношениям

$$\begin{array}{c} 22R_{v'} = 9R_{10} \\ 20R_{-v} = 10R_{-v''} = R_0 \end{array}$$

По которым подбираем целочисленные R∈ [1 кОм, 10 МОм]:

$$R_{v'} = 9$$
КОм $R_{10} = 22$ КОм $R_{-v} = 1$ КОм $R_{-v''} = 2$ КОм $R_0 = 20$ КОм

Схема выходного сумматора:

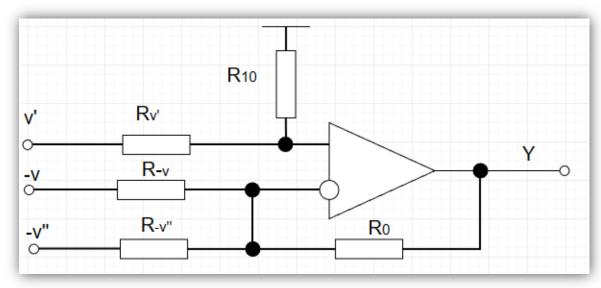
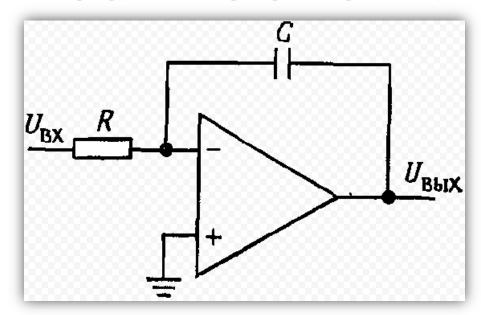


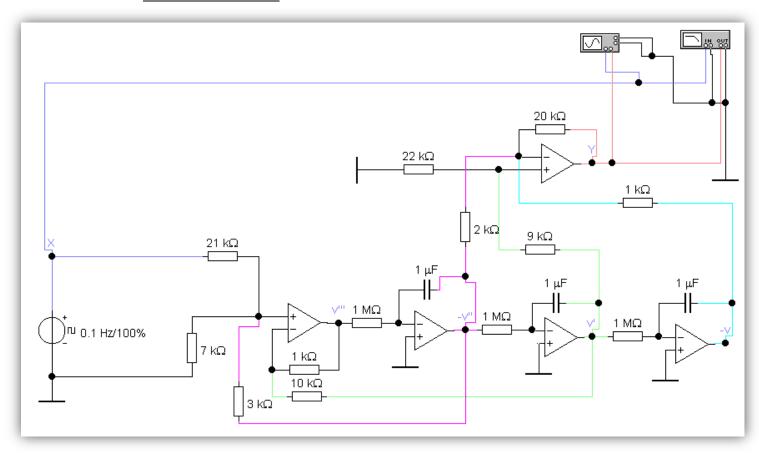
Схема инвертирующего интегратора на операционном усилителе:



$$U_{\text{\tiny BMX}} = -\frac{1}{RC} \int U_{\text{\tiny BX}} dt$$

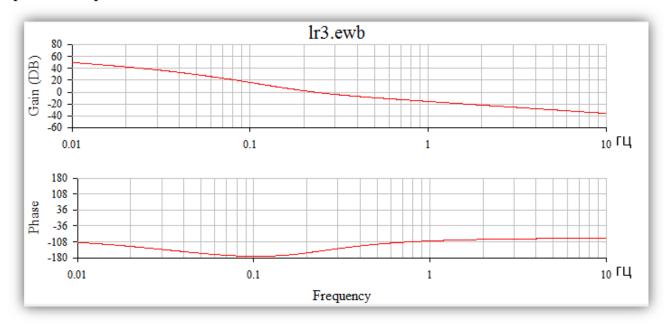
Поскольку нам нужен интегратор с коэффициентом -1, возьмем C = 1мк Φ , R = 1МОм.

Итоговая схема:



3 Анализ характеристик системы

Для анализа ЛАЧХ и ЛФЧХ к выходу схемы подключен Bode Plotter, а на входе подключен генератор, который формирует в начальный момент времени перепад с 0 до 1 B.



Сравним полученные графики с графиками, построенными в Mathcad в 6 пункте курсовой работы.

$$T_{s} := 1$$

$$B_{s}(s) := 20 + (20 + 2T)s + 10T^{2} \cdot s^{2}$$

$$A_{s}(s) := Ts + (5T^{2} + 2 \cdot T)s^{2} + 10T^{2} \cdot s^{3}$$

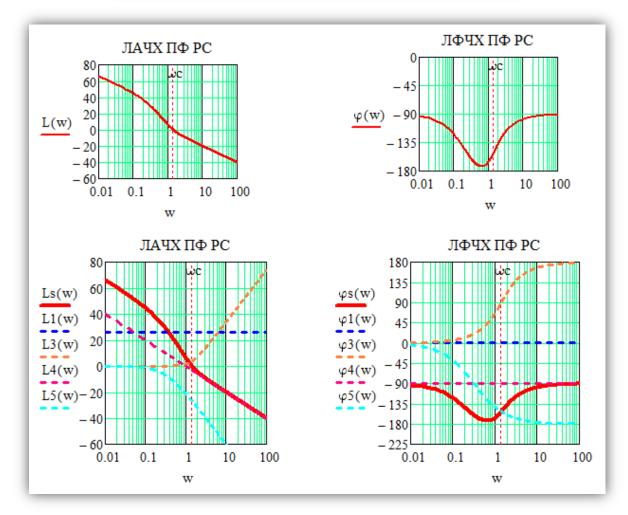
$$W_{s}(s) := \frac{B(s)}{A(s)}$$

$$W(s) \rightarrow \frac{10 \cdot s^{2} + 22 \cdot s + 20}{10 \cdot s^{3} + 7 \cdot s^{2} + s} \qquad z := B(s) \begin{vmatrix} solve, s \\ float, 6 \end{vmatrix} \leftarrow \begin{pmatrix} -1.1 + 0.888819i \\ -1.1 - 0.888819i \end{pmatrix} \quad p := A(s) \begin{vmatrix} solve, s \\ float, 6 \end{vmatrix} \leftarrow \begin{pmatrix} 0 \\ -0.5 \\ -0.2 \end{pmatrix}$$

$$W_{1}(s) := 20 \qquad W_{3}(s) := \left(1 - \frac{s}{z_{0}}\right) \cdot \left(1 - \frac{s}{z_{1}}\right) \text{ simplify } \rightarrow 0.50000019630982707507 \cdot s^{2} + 1.10000004318816195651 \cdot s + 1.0$$

$$W_{4}(s) := (s)^{-1} \qquad W_{5}(s) := \left(1 - \frac{s}{p_{1}}\right)^{-1} \cdot \left(1 - \frac{s}{p_{2}}\right)^{-1} \text{ simplify } \rightarrow \frac{1}{10.0 \cdot s^{2} + 7.0 \cdot s + 1.0}$$

$$\begin{split} & \underline{L}(w) \coloneqq 20 log\big(\left|W(j \cdot w)\right|\big) \qquad \phi(w) \coloneqq arg(W(j \cdot w)) \cdot deg^{-1} \\ & L1(\omega) \coloneqq 20 log\big(\left|W1(j \cdot \omega)\right|\big) \qquad \phi1(\omega) \coloneqq arg(W1(i \cdot \omega)) \cdot deg^{-1} \\ & L2(\omega) \coloneqq 20 log\big(\left|W2(j \cdot \omega)\right|\big) \qquad \phi2(\omega) \coloneqq arg(W2(i \cdot \omega)) \cdot deg^{-1} \\ & L3(\omega) \coloneqq 20 log\big(\left|W3(j \cdot \omega)\right|\big) \qquad \phi3(\omega) \coloneqq arg(W3(j \cdot \omega)) \cdot deg^{-1} \\ & L4(\omega) \coloneqq 20 log\big(\left|W4(j \cdot \omega)\right|\big) \qquad \phi4(\omega) \coloneqq arg(W4(j \cdot \omega)) \cdot deg^{-1} \\ & L5(\omega) \coloneqq 20 log\big(\left|W5(j \cdot \omega)\right|\big) \qquad \phi5(\omega) \coloneqq arg(W5(j \cdot \omega)) \cdot deg^{-1} \\ & Ls(\omega) \coloneqq L1(\omega) + L3(\omega) + L4(\omega) + L5(\omega) \\ & \varphi s(\omega) \coloneqq \phi1(\omega) + \phi3(\omega) + \phi4(\omega) + \phi5(\omega) \end{split}$$



1. Начальное значение графика функции

- 1.1. График ЛАЧХ, построенный в Mathcad, «выше» по оси L, чем график реальный график. Начальное значение для МС 66 ДБ, для WВ 49.5 ДБ.
- 1.2. График ЛФЧХ, построенный в Mathcad, «выше» по оси φ , чем график реальный график. Начальное значение для МС -93 °, для WB- 110 °.

2. Промежуточное значение графика функции

2.1. График ЛАЧХ, построенный в Mathcad, равен нулю ДБ при

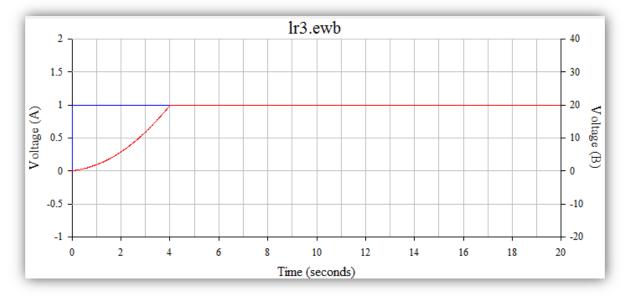
- $\omega = 1,44 \frac{\text{рад}}{c} \approx 0.23 \ \Gamma$ Ц, построенный в WorkBench при $\omega = 0.229 \ \Gamma$ Ц.
- 2.2. График ЛФЧХ, построенный в Mathcad, принимает наименьшее значение = -173° при $\omega = 0.67 \frac{\text{рад}}{c} \approx 0.1 \ \Gamma\text{Ц}$, построенный в WorkBench при $\omega = 1.06 \ \Gamma\text{Ц}$.

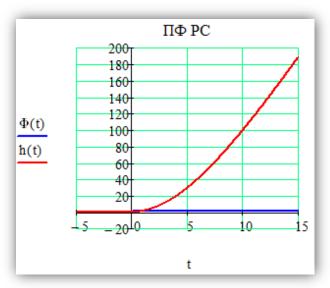
4 Оценка переходной характеристики

$$W(s) = \frac{20 + 22s + 10s^2}{s + 7s^2 + 10s^3}$$

- 1. Начальное значение $h(0) = W(s \to \infty) = \frac{0}{10} = 0$.
- 2. Установившееся значение $h(t \to \infty) = W(0) = \frac{20}{0} = \infty$. У системы нет установившегося состояния.
- 3. На ЛАЧХ отсутствует резонансный пик, значит h(t) не будет колебаться.

Постоим переходную характеристику в WorkBench и Mathcad.





ПХ в WorkBench ограничена 20В. Это связано с напряжением питания операционного усилителя, которое равно 20В.

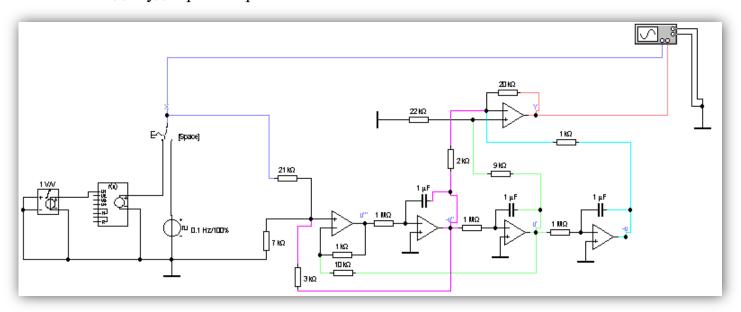
5 Моделирование системы при произвольном входном воздействии

Воздействие для 6 варианта:

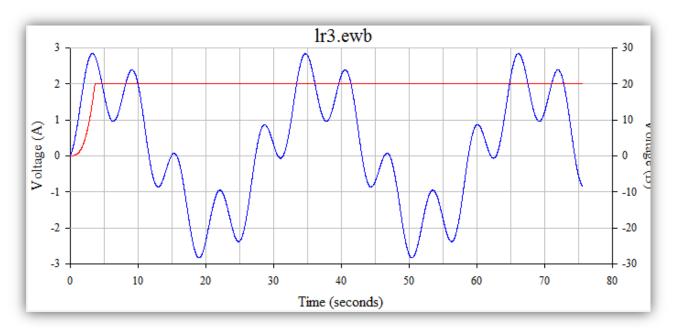
Входное воздействие	Номер варианта
$2\sin(0.2t+30^\circ)-\cos(t)$	$mod(N_{\text{Bap}}, 6) = 0$

Библиотека источников EWB содержит генератор Nonlinear Dependent Source (NDS), в окне редактирования которого записывается формула выходного сигнала (напряжения либо тока), зависящего от входных напряжений и токов. Поскольку переменной времени в синтаксисе формулы не предусмотрено, то с помощью интегратора создадим напряжение, равное времени и подадим его на первый вход NDS v1.

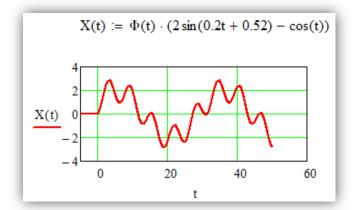
В настойках интегратора установим «Input offset voltage» равным 1В. Тогда при интегрировании данного значения по времени напряжение на выходе будет равно времени.

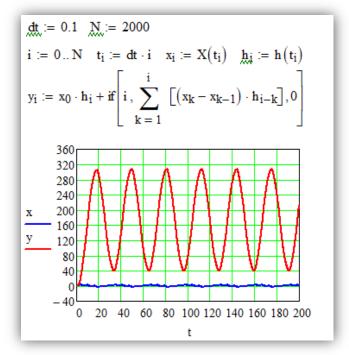


Запишем в генератор формулу: v=2*sin(0.2*v(1)+0.52)-cos(v(1)) так, как 30°=0,52рад.



Сверим график с Mathcad.





Теоретический график выходного сигнала имеет амплитуду колебания $\approx 140 \, \mathrm{B}$ и наименьшее, после t=5c, значение 40B. Поэтому на реальном графике строится прямая линия равная 20B после t=5c. Колебания являются незатухающими и не расходящимися из-за того, что система находится на границе устойчивости.