

НАУЧНО ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ ИТМО  
ФАКУЛЬТЕТ СИСТЕМ УПРАВЛЕНИЯ И РОБОТОТЕХНИКИ

Отчет по лабораторной работе №6  
Анализ влияния нулей и полюсов передаточной функции на  
динамические свойства

Выполнил студент группы Р3380  
Преподаватели

Мовчан И.Е.  
Лопарев А.В., Золотаревич В.П.

Санкт-Петербург  
2024

## 1 Цель работы

Изучить связь характера переходной характеристики, ди номинальных свойств системы с размещением на комплексной плоскости нулей и полюсов.

## 2 От постоянных к системе (Баттерворт)

Пусть заданы значения постоянных  $n = 6$ ,  $t_{\Pi} = 8$ ,  $k = 5$  (исходя из варианта 11). Хотим построить систему с этими характеристиками с нулями передаточной функции, распределенными по системе Баттервorta.

Напишем некоторую автоматизацию для вычисления корней и полинома:

```

1 n = 6;
2 k = 5;
3 tp = 8;
4 alphas = [1, ];
5 for j = 1:n
6     p = [1, -exp(1i*(pi/2 + (2*j-1)/(2*n)*pi))];
7     alphas = conv(alphas, p);
8 end
9 alphas = real(alphas)

```

Получаем коэффициенты полинома:

$$\text{alphas} = [1.0000, 3.8637, 7.4641, 9.1416, 7.4641, 3.8637, 1.0000]$$

Вычислим время нормированного переходного процесса (рисунок 1).

Далее найдём всё необходимое, используя:

```

1 a = zeros(n);
2 tpn = 14.1;
3 omega = tpn/tp;
4 for j = 1:n
5     a(j) = alphas(j)*omega^(n-j+1);
6 end
7 a = cat(1, [1, ], wrev(a(:, 1)))
8 b = a(end)*k

```

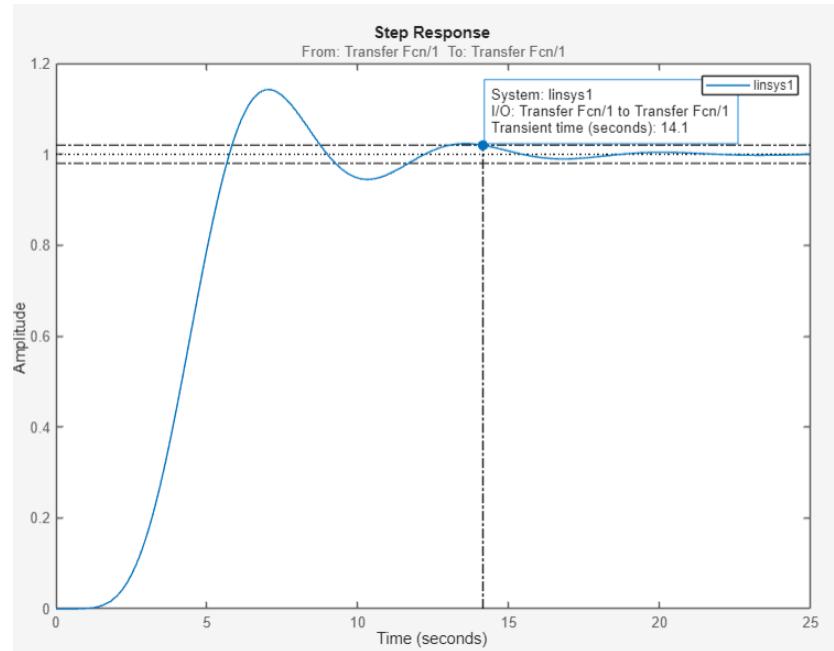


Рис. 1: Переходный процесс при полиноме Баттервортта

```

9 r = roots(a);
10 rp = real(r)
11 ip = imag(r)
12 nu = abs(rp(1));
13 t = 1/nu*log(1/0.05)

```

Откуда получаем:

$$a = [1.0000, 6.8098, 23.1865, 50.0507, 72.0268, 65.7127, 29.9761]$$

$$b = 149.8804$$

$$rp = [-0.4562, -0.4562, -1.2463, -1.2463, -1.7024, -1.7024]$$

$$ip = [1.7024, -1.7024, 1.2463, -1.2463, 0.4562, -0.4562]$$

$$t = 6.5672$$

$a$  - коэффициенты при  $y$ ,  $b$  - при входном воздействии,  $rp$ ,  $ip$  - действительные и мнимые части корней соответственно,  $t$  - время переходного процесса, вычисленного по данной формуле.

Схема моделирования и переходные процессы:

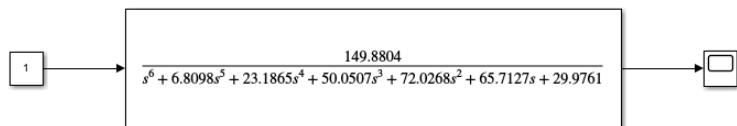


Рис. 2: Схема моделирования при полиноме Баттервортса

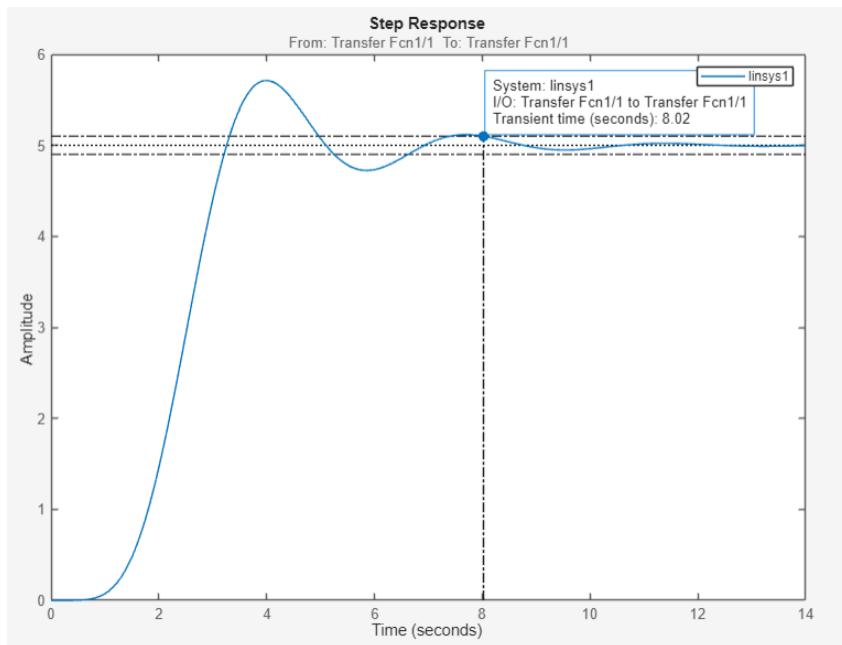


Рис. 3: Переходный процесс при полиноме Баттервортса

### 3 От постоянных к системе (бином)

Аналогично можем вычислить соответствующие величины при биномиальном распределении корней:

```

1 n = 6;
2 k = 5;
3 tp = 8;
4 alphas = [1, ];
5 for j = 1:n
6     p = [1, 1];
7     alphas = conv(alphas, p);
8 end
9 alphas
10 a = zeros(n);
11 tpn = 12;

```

```

12 omega = tpn/tp;
13 for j = 1:n
14     a(j) = alphas(j)*omega^(n-j+1);
15 end
16 a = cat(1, [1, ], wrev(a(:, 1)))
17 b = a(end)*k
18 r = roots(a);
19 rp = real(r);
20 ip = imag(r);
21 nu = abs(rp(3));
22 t = 1/nu*log(1/0.05);

```

Откуда:

$$\text{alphas} = [1, 6, 15, 20, 15, 6, 1]$$

$$a = [1.0000, 9.0000, 33.7500, 67.5000, 75.9375, 45.5625, 11.3906]$$

$$b = 56.9531$$

$$r = \begin{bmatrix} -1.5052 + 0.0030i \\ -1.5052 - 0.0030i \\ -1.5000 + 0.0060i \\ -1.5000 - 0.0060i \\ -1.4948 + 0.0030i \\ -1.4948 - 0.0030i \end{bmatrix}$$

$$t = 1.9972$$

Схемы моделирования и переходные процессы представлены на рис. 4, 5, 6, 7

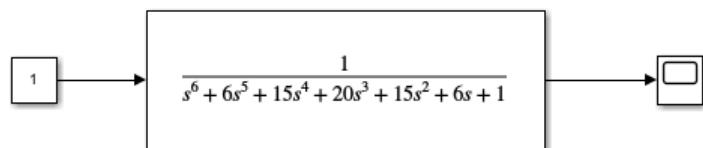


Рис. 4: Схема моделирования (нормированное) при биномиальном распределении

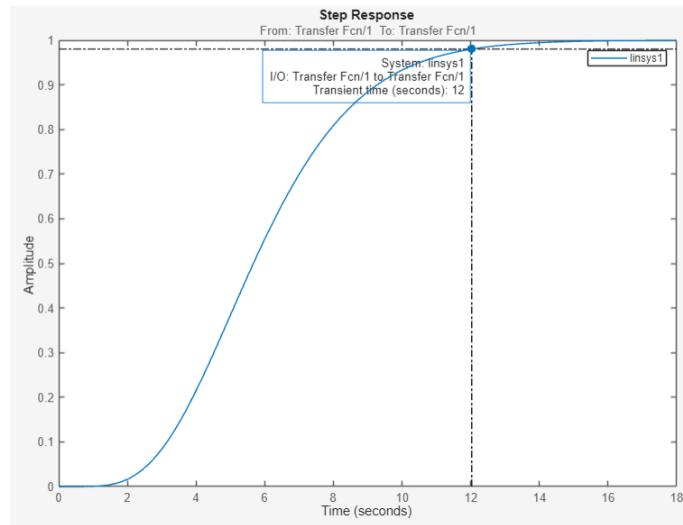


Рис. 5: Переходный процесс (нормированное) при биномиальном распределении

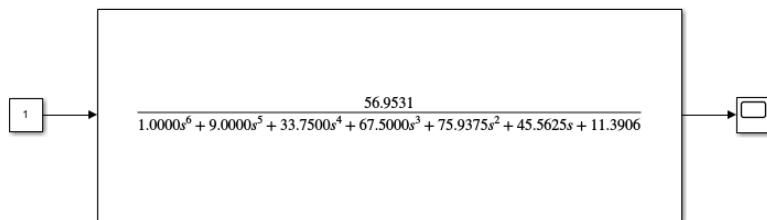


Рис. 6: Схема моделирования при биномиальном распределении

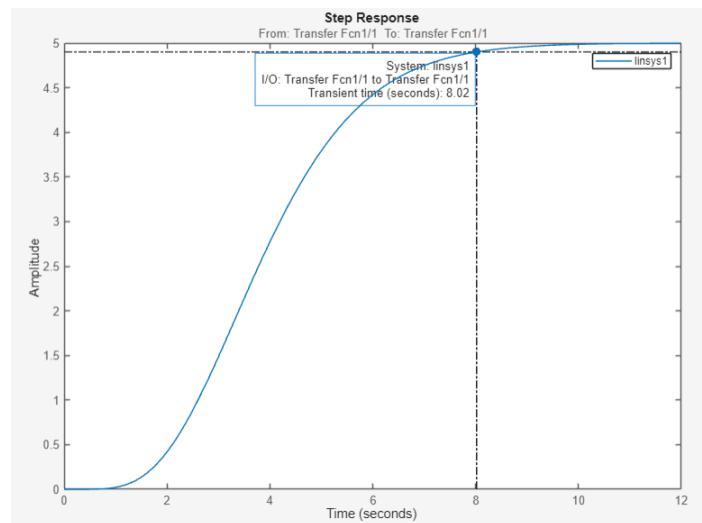


Рис. 7: Переходный процесс при биномиальном распределении

## 4 Переходные процессы различных систем

Добавим теперь к входному сигналу линейное воздействие (согласно варианту 11):

$$W(s) = \frac{2.75s + 56.9531}{s^6 + 9s^5 + 33.75s^4 + 67.5s^3 + 75.9375s^2 + 45.5625s + 11.3906}$$

Откуда

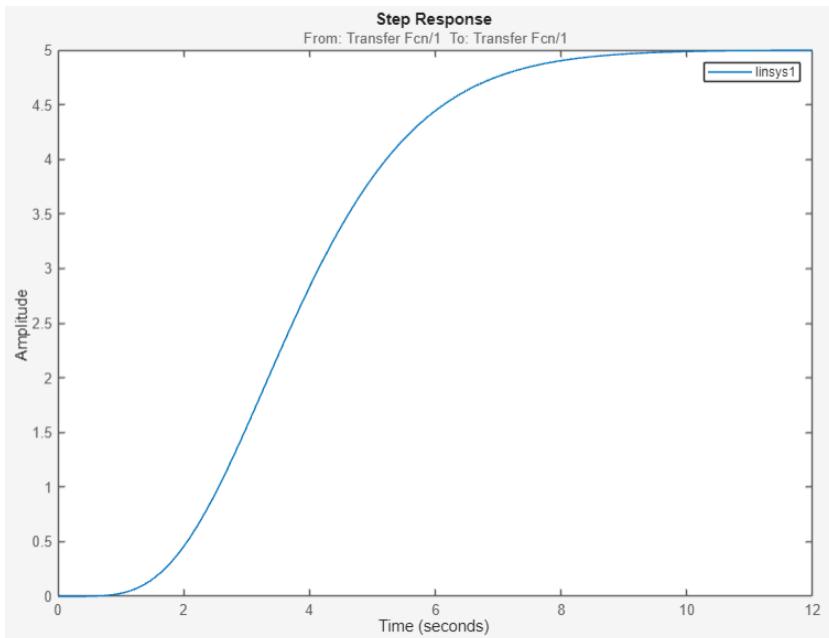


Рис. 8: Переходный процесс при линейной входном воздействии

Используем также следующую передаточную функцию:

$$W(s) = \frac{2.5s^6 + 0.3s^5 + 0.2s^4 + 0.3s^3 + 0.1s^2 + 0.3s + 56.9531}{s^6 + 9s^5 + 33.75s^4 + 67.5s^3 + 75.9375s^2 + 45.5625s + 11.3906}$$

Переходный процесс данной системы:

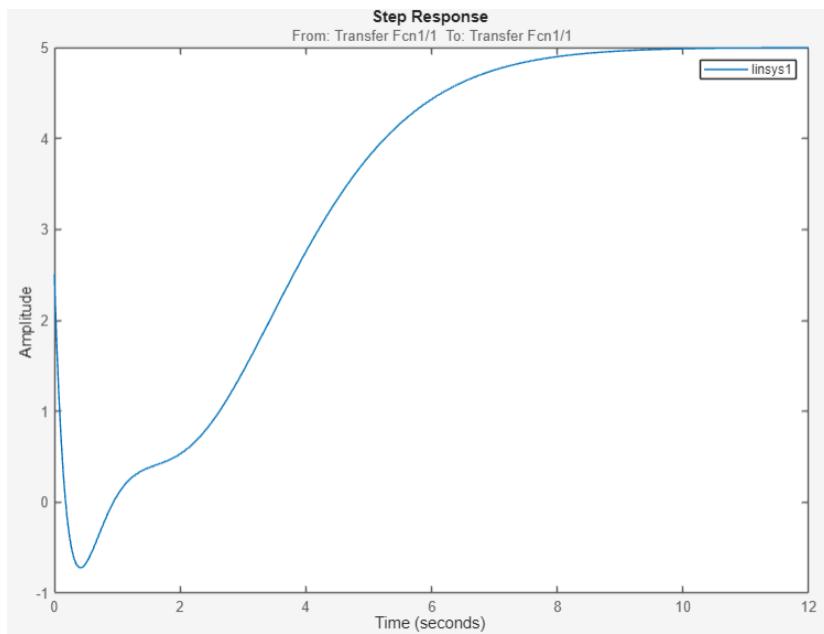


Рис. 9: Переходный процесс при полиномиальном входном воздействии

## 5 Заданное входное воздействие

Пусть заданое входное воздействие  $g(t) = 4 \cos(4t)$ , а передаточная функция системы имеет вид

$$W(s) = \frac{0.5s^2 + 8}{s^6 + 9s^5 + 33.75s^4 + 67.5s^3 + 75.9375s^2 + 45.5625s + 11.3904}.$$

Смоделируем систему:

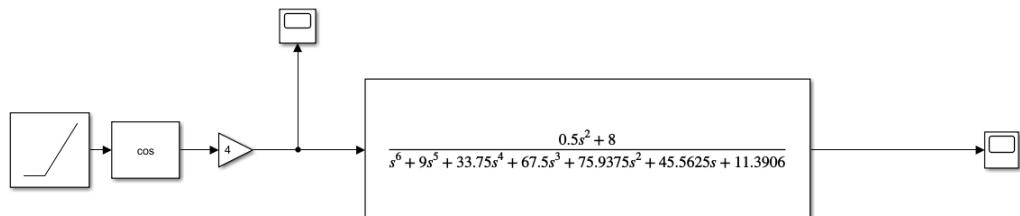


Рис. 10: Схема моделирования системы при заданном входном воздействии

Графики:

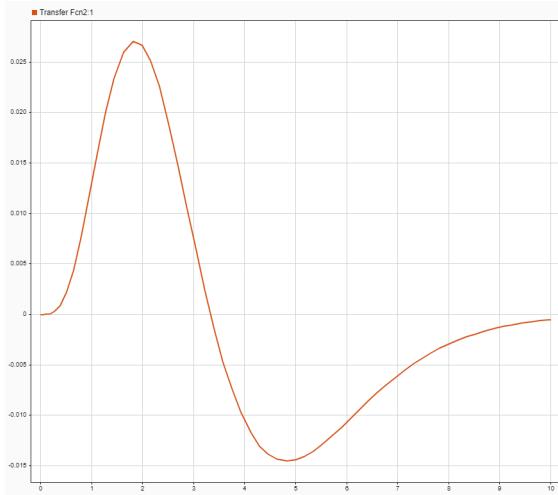


Рис. 11: График  $y(t)$  системы при заданном входном воздействии

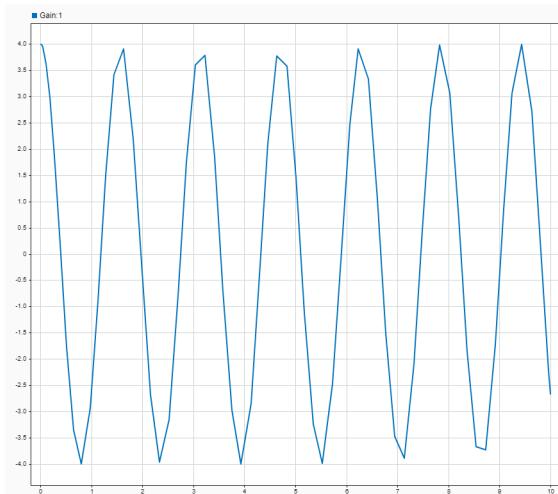


Рис. 12: График входного воздействия

## 6 Выводы

В результате выполнения лабораторной работы была изучена связь характера переходной характеристики, динамических свойств системы

мы с размещением на комплексной плоскости нулей и полюсов (при распределении по Баттерворту и биному).