Оценка полосы захвата для систем ФАПЧ 3 порядка

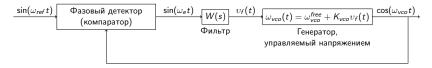
Миронов Алексей Владиславович

Санкт-Петербургский государственный университет Математико-механический факультет

Научный руководитель: д.ф.-м. н., профессор Юлдашев Р. В.

30 марта 2020 г.

Принцип работы ФАПЧ



Система фазовой автоподстройки частоты (ФАПЧ) — система с обратной связью, подстраивающая частоту сигнала генератора, управляемого напряжением (ГУН) под частоту опорного сигнала.



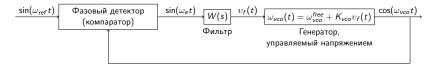


Применение системы ФАПЧ:

- Телекоммуникационное обородование
- Навигационное оборудование (GPS, Глонасс, Галилео)
- Компьютеры (микропроцессоры)



Математическая модель ФАПЧ



Дифференциальные уравнения ФАПЧ

$$\dot{x} = Ax + B(\sin(\theta_e) - \gamma),$$

$$\dot{\theta_e} = -K_{vco}C^Tx - K_{vco}D(\sin(\theta_e) - \gamma),$$
(1)

A — постоянная матрица $n \times n$, B и C постоянные n — мерные векторы, D — константа, x(t) — n-мерный вектор состояний системы, K_{vco} — коэффициент передачи.

$$\gamma = \frac{\omega_e^{tree}}{K_{vco} \left(D - C^T A^{-1} B \right)},\tag{2}$$

где $\omega_e^{free} = \omega_{ref} - \omega_{vco}^{free}$ — разность частоты опорного сигнала и частоты свободных колебаний ГУН. <ロト 4周ト 4厘ト 4厘ト ■ 99℃

Постановка задачи



Полоса захвата — максимальная разность по модулю частот опорного сигнала и ГУН $|\omega_p|$ такая, что система (1) глобально асимптотически устойчива для всех $0 \leqslant |\omega_e^{free}| < |\omega_p|$. Найти оценку полосы захвата систем ФАПЧ со следующими передаточными функциями фильтров:

$$W(s) = \frac{1}{(1 + \tau_{p1}s)(1 + \tau_{p2}s)}, \quad W(s) = \frac{(1 + \tau_{z1}s)^2}{(1 + \tau_{p1}s)^2}$$

$$0 < \tau_{pi} < 1, \quad 0 < \tau_{zi} < 1, \quad i = 1, 2, \quad \tau_{p1} \neq \tau_{z1}$$

$$W(s) = \frac{1 + \alpha_1\beta_1s + \alpha_2\beta_2s^2}{1 + \alpha_1s + \alpha_2s^2}, \quad 0 < \beta_1 < \beta_2 < 1, \quad 0 < \alpha_1, \alpha_2$$

→ロト ←間 ト ← 重 ト ← 重 ・ か へ ○

Теорема

$$\dot{x} = Ax + B(\sin(\theta_e) - \gamma),$$

$$\dot{\theta_e} = -K_{vco}C^Tx - K_{vco}D(\sin(\theta_e) - \gamma))$$
(3)

Введем обозначение

$$|\nu| = \frac{0.5\pi\gamma}{\gamma \arcsin(\gamma) + \sqrt{1 - \gamma^2}} \tag{4}$$

Теорема (Леонов Г. А., Райтман Ф., Смирнова В. Б., 1992 г., Non-Local Methods for Pendulum-Like Feedback Systems)

Пара (A,B) вполне управляема, все собственные значения матрицы A имеют отрицательные вещественные части и существуют числа $\varepsilon>0$, $\delta>0$, $\tau\geqslant0$, и \varkappa , такие что имеют место неравенства:

Re
$$\left(\varkappa W(ix) - \varepsilon \left[W(ix)\right]^2 - \tau \left[W(ix) - ix\right]^T \left[W(ix) + ix\right]\right) \geqslant \delta, \ \forall x \in \mathbb{R}$$

 $4\varepsilon\delta > (\varkappa\nu)^2$

Тогда система (3) глобально асимптотически устойчива.

Передаточная функция $W(s) = rac{1}{(1+ au_{ ho 1}s)(1+ au_{ ho 2}s)}$

Условия теоремы:

Re
$$\left(\varkappa W(ix) - \varepsilon \left[W(ix)\right]^2 - \tau \left[W(ix) - ix\right]^T \left[W(ix) + ix\right]\right) \geqslant \delta, \ \forall x \in \mathbb{R}$$

 $4\varepsilon\delta > (\varkappa\nu)^2$

Для передаточной функции фильтра:

$$W(s) = \frac{1}{(1 + \tau_{p1}s)(1 + \tau_{p2}s)}, \quad 0 < \tau_{p1} < 1, \quad 0 < \tau_{p2} < 1$$
 (5)

оценка u будет наибольшей при следующих значениях параметров:

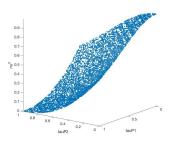
$$\kappa = 1, \ \varepsilon = 1 - \tau - \delta, \ \tau = \tau_{p1}\tau_{p2} + \delta(\tau_{p1}^2 + \tau_{p2}^2), \ \delta = \frac{1 - \tau_{p1}\tau_{p2}}{2(\tau_{p1}^2 + \tau_{p2}^2 + 1)}$$

Получим оценку для ν^2 :

$$\nu^2 < \frac{(\tau_{\rho 1}\tau_{\rho 2} - 1)^2}{\tau_{\rho 1}^2 + \tau_{\rho 2}^2 + 1} \tag{6}$$

10/10/12/12/ 2 3

Передаточная функция $W(s) = rac{1}{(1+ au_{ ho 1}s)(1+ au_{ ho 2}s)}$



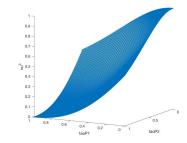


Рис.: Слева численная оценка ν^2 в MATLAB с помощью функции fmincon. Справа график ν^2 , построенный по (7)

Оценка для ν^2 :

$$\nu^2 < \frac{(\tau_{p1}\tau_{p2} - 1)^2}{\tau_{p1}^2 + \tau_{p2}^2 + 1} \tag{7}$$

Из следующих соотношений получим оценку полосы захвата:

$$|\nu| = \frac{0.5\pi\gamma}{\gamma \arcsin(\gamma) + \sqrt{1 - \gamma^2}}, \quad \gamma K_{vco} \left(D - C^T A^{-1} B\right) = \omega_e^{free} \tag{8}$$

Передаточная функция $W(s) = rac{(1+ au_{z1}s)^2}{(1+ au_{p1}s)^2}$

Условия теоремы:

Re
$$\left(\varkappa W(ix) - \varepsilon \left[W(ix)\right]^2 - \tau \left[W(ix) - ix\right]^T \left[W(ix) + ix\right]\right) \geqslant \delta, \ \forall x \in \mathbb{R}$$

 $4\varepsilon\delta > (\varkappa\nu)^2$

Для передаточной функции фильтра:

$$W(s) = \frac{(1 + \tau_{z1}s)^2}{(1 + \tau_{p1}s)^2}, \quad 0 < \tau_{p1} < 1, \quad 0 < \tau_{p2} < 1, \quad \tau_{p1} \neq \tau_{p2}$$
 (9)

положим $\varkappa=1,\ \tau=0.$ Оценка ν будет наибольшей, если параметры ε , δ лежат на одной из граней многоугольника, ограниченного $\delta=0,$ $\varepsilon=0$ и

$$\varepsilon(\delta) = z^2 - z^4 \delta$$
, $\varepsilon(\delta) = q - z^2 \delta$, $\varepsilon(\delta) = 1 - \delta$,

где $z=rac{ au_{p1}}{ au_{z1}},\;q=2z-rac{1}{2}-rac{1}{2}z^2.$ Тогда u^2 не превзойдет одного из следущих соотношений:

$$\frac{q^2}{z^2}$$
, 1, $\frac{4z^2}{1+z^2}$, $\frac{4(1-q)(q-z^2)}{1-z^2}$, $\frac{z^2-q}{z^2-1} - \left(\frac{z^2-q}{z^2-1}\right)^2$ (10)

8 / 12

Миронов Алексей Владиславович (СПІ Оценка полосы захвата для систем 30 марта 2020 г.

Передаточная функция $W(s) = \frac{(1+ au_z 1 s)^2}{(1+ au_z 1 s)^2}$

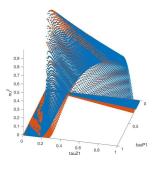


Рис.: Синим цветом представлена численная оценка u^2 согласно 1 и 2условиям теоремы в MATLAB с помощью функции fmincon. Красным цветом представлен график ν^2 , построенный по (11), как максимум по всем граням многоугольника

 u^2 не превосходит одного из следущих соотношений:

$$\frac{q^2}{z^2}$$
, 1, $\frac{4z^2}{1+z^2}$, $\frac{4(1-q)(q-z^2)}{1-z^2}$, $\frac{z^2-q}{z^2-1}-\left(\frac{z^2-q}{z^2-1}\right)^2$ (11)

Миронов Алексей Владиславович (СПІ Оценка полосы захвата для систем 30 марта 2020 г.

Передаточная функция $W(s)=rac{1+lpha_1eta_1s+lpha_2eta_2s^2}{1+lpha_1s+lpha_2s^2}$

Условия теоремы:

Re
$$\left(\varkappa W(ix) - \varepsilon \left[W(ix)\right]^2 - \tau \left[W(ix) - ix\right]^T \left[W(ix) + ix\right]\right) \geqslant \delta, \ \forall x \in \mathbb{R}$$

 $4\varepsilon\delta > (\varkappa\nu)^2$

Для передаточной функции фильтра:

$$W(s) = \frac{1 + \alpha_1 \beta_1 s + \alpha_2 \beta_2 s^2}{1 + \alpha_1 s + \alpha_2 s^2}, \quad 0 < \beta_1 < \beta_2 < 1, \quad 0 < \alpha_1, \alpha_2$$
 (12)

оценка u будет наибольшей при следующих значениях параметров:

$$\tau = 0, \quad \varkappa = 1, \quad \varepsilon = 1 - \delta, \quad \delta = \frac{\alpha_1^2 (1 - \beta_1) \beta_1 - \alpha_2 (1 - \beta_2)}{\alpha_1^2 (1 - \beta_1^2) - 2\alpha_2 (1 - \beta_2)}$$
 (13)

Чтобы гарантировать положительность δ потребуем:

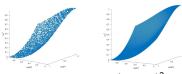
$$\alpha_1^2 > \frac{\alpha_2(1-\beta_2)}{\beta_1(1-\beta_1)} \tag{14}$$

Тогда получим оценку:

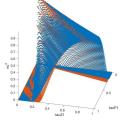
$$\nu^{2} < 4 \frac{\left[\alpha_{1}^{2}(1-\beta_{1}) - \alpha_{2}(1-\beta_{2})\right]\left[\alpha_{1}^{2}(1-\beta_{1})\beta_{1} - \alpha_{2}(1-\beta_{2})\right]}{\left[\alpha_{1}^{2}(1-\beta_{1}^{2}) - 2\alpha_{2}(1-\beta_{2})\right]^{2}}$$

Итог

f Q Для передаточной функции $W(s)=rac{1}{(1+ au_{p1}s)(1+ au_{p2}s)}$ была найдена оценка полосы захвата



② Для передаточной функции $W(s) = \frac{(1+ au_{z1}s)^2}{(1+ au_{p1}s)^2}$ была найдена оценка полосы захвата



③ Для передаточной функции $W(s) = \frac{1+\alpha_1\beta_1s+\alpha_2\beta_2s^2}{1+\alpha_1s+\alpha_2s^2}$ был восстановлен вывод оценки полосы захвата

Спасибо за внимание