

Теория Автоматического Управления

Капалин Иван Владимирович

Оглавление

1 Основные понятия, структура и классификация систем автоматического управления	4
1.1 Процессы управления	5
1.2 Характеристика процессов управления	5
1.3 Исходные положения ТАУ	6
1.4 Принципы управления	8
1.5 АСУ	10
1.6 Классификация САУ	11
1.7 Законы управления	14
2 Математическое описание непрерывных систем уравнений	19
2.1 Уравнения динамики и статистики	20
2.1.1 Звено САУ	21
2.1.2 Линеаризация	21
2.2 Преобразование Лапласа	23
2.2.1 Обратное преобразование Лапласа	23
2.2.2 Свойства преобразования Лапласа и примеры	24
2.2.3 Передаточная функция в изображениях Лапласа . .	25
2.2.4 Передаточная функция в операторной форме	27
2.2.5 Временные функции: переходная и весовая функции	28
2.2.6 ВФ и ПФ в изображениях Лапласа	29
2.3 Частотные функции	29

2.4	Основные типы элементарных звеньев	31
2.4.1	Пропорциональное звено	31
2.4.2	Дифференциальное звено	31
2.4.3	Интегрирующее звено	31
2.4.4	Апериодическое звено	32
2.4.5	Колебательное звено	32
2.4.6	Звено чистого запаздывания	32
2.5	Структурные схемы и дифференциальные уравнения си- стем управления	33
2.5.1	Передаточная функция сумматора	33
2.5.2	Преобразование структурных схем	34
2.5.3	Вычисление передаточной функции одноконтурной системы	37
2.5.4	Вычисление передаточной функции многоконтурной системы	38
2.6	Основные способы математического описания САУ	39
2.6.1	Описание системы в фазовом пространстве	41
2.6.2	Переход от ОДУ к ПС	41
2.6.3	Переход от ПС к ПФ	43
2.6.4	Невырожденное преобразование вектора состояния в ПС. Инвариантность.	43
2.6.5	Формулы вычисления реакции системы	44
2.6.6	Переход от ПС к временным функциям	45

От автора

This is the first section.

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Etiam lobortis facilisis sem. Nullam nec mi et neque pharetra sollicitudin. Praesent imperdiet mi nec ante. Donec ullamcorper, felis non sodales...

Глава 1

Основные понятия, структура и классификация систем автоматического управления

С древних времен человек хотел использовать предметы и силы природы в своих целях, то есть управлять ими. Теория управления пытается ответить на вопрос «как нужно управлять?». До XIX века науки об управлении не существовало, хотя первые системы автоматического управления уже были (например, ветряные мельницы «научили» разворачиваться навстречу ветру). Развитие теории управления началось в период промышленной революции. Сначала это направление в науке разрабатывалось механиками для решения задач регулирования, то есть поддержания заданного значения частоты вращения, температуры, давления в технических устройствах (например, в паровых машинах). Отсюда происходит название «теория автоматического регулирования». Позднее выяснилось, что принципы управления можно успешно применять не только в технике, но и в биологии, экономике, общественных науках.

В живой природе	В неживой природе
Естественный отбор	Наведение на цель орудия
Терморегуляция у животных	Поддержание температуры в печи
Поддержание равновесия животными	Поддержание равновесия робота
Увеличение рождаемости в стране	Поддержание скорости на моторе
Уничтожение клеток определенного типа (вирусных, инфекционных и т.п.)	Поддержание фиксированной высоты летального аппарата
Повышение работоспособности работников предприятия	Поддержание заданного напряжения

Таблица 1.1: *Процессы управления*

1.1 Процессы управления

Процессы управления и обработки информации в системах любой природы изучает наука кибернетика. Один из ее разделов, связанный главным образом с техническими системами, называется теорией автоматического управления.

1.2 Характеристика процессов управления

Общие характеристики всех процессов управления:

- Прием информации - поиск и обнаружение сигналов (выделение сигналов из шума). Примеры: камера, глаз, датчики давления, скорости, положения и т.п., общение.

- Хранение информации - процесс поддержания исходной информации в виде, обеспечивающем выдачу данных по запросам конечных пользователей. Примеры: память животных, память на носителях - USB, HDD, CD, DVD.
- Преобразование информации - процесс изменения формы представления информации или ее содержания. Примеры: анализ рынка, те или иные вычисления.
- Выработка управляющего воздействия - воздействие на объект управления, направленное на достижение цели управления. Примеры: подача напряжения на мотор, передача указаний подчиненным, поворот руля.

1.3 Исходные положения ТАУ

САУ. Структурная схема и понятия

Определение 1. *Управление* - целенаправленное воздействие на объект или устройство. Управление может быть автоматическим, т.е. без участия человека, ручным, т.е. в присутствии человека, или полуавтоматическим, т.е. работающим при участии человека.

Определение 2. *Объект управления (ОУ)* - устройство, которым нужно и можно управлять. Это может быть автомобиль, самолет электродвигатель и т.д.

Определение 3. *Цель управления ОУ* - поддержание заданного режима, т. е. изменение какого-либо параметра ОУ по заданному закону (например температура в холодильнике должна быть зафиксированной). Такой параметр называют *управляемой* или *выходной* переменной.

Определение 4. *Система автоматического управления (САУ)* - устройство управления (УУ) и объект управления (ОУ).

Основной задачей автоматического управления является поддержание определенного закона изменения одной или нескольких физических величин, характеризующих процессы, протекающие в ОУ, без непосредственного участия человека. Эти величины называются *управляемыми величинами*. Если в качестве ОУ рассматривается хлебопекарная печь, то управляемой величиной будет температура, которая должна изменяться по заданной программе в соответствии с требованиями технологического процесса.

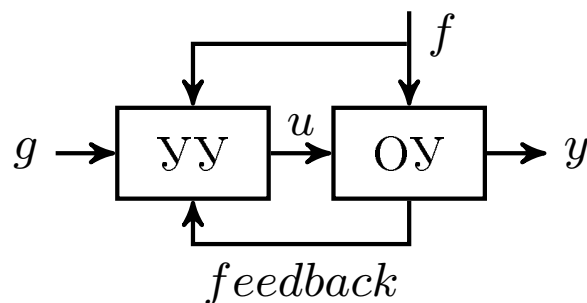


Рис. 1.1: На структурной схеме САУ: y — выходная переменная; g — задающее воздействие (иногда изображается как выход задающего устройства); f — возмущение, действующее на ОУ и, возможно, на УУ; u — управление (управляющее воздействие). Канал связи, по которому поступает информация в УУ о состоянии ОУ, называется *обратной связью* (feedback). В САУ обратная связь может отсутствовать.

Понятие устойчивости

ОУ в зависимости от входных воздействий бывают устойчивые, нейтральные и неустойчивые. Например, пусть при постоянных $u = u_0$, $f = f_0$ на выходе $y = y_0$. Положим, что на какое-то время T значение u и f изменились, а затем вернулись к исходным значениям. Тогда объект управления

- устойчивый, если при $t \rightarrow \infty$ выход $y \rightarrow y_0$;
Например, холодильник, генератор напряжения, маятник, унитаз.
- нейтральный, если при $t \rightarrow \infty$ выход $y \rightarrow y_1$ и $y_1 \neq y_0$.
Например, резервуар с водой;
- неустойчивый, в противном случае.
Самолет с обратной стреловидностью крыла, обратный (перевернутый) маятник.

Определение 5. *Устойчивость* - это свойство системы возвращаться в установившееся состояние после того, как она была выведена из этого состояния каким-либо возмущением.

1.4 Принципы управления

В основе построения систем автоматического управления лежат некоторые общие фундаментальные принципы управления, определяющие, каким образом осуществляется увязка алгоритмов управления с заданным и фактическим функционированием, а иногда и с причинами, вызвавшими отклонение.

Принято различать три фундаментальных принципа управления: программное управление, принцип компенсации и принцип обратной связи.

Программное управление

Управление u выбирается в виде некоторой функции времени $u = u(t)$.

Условиями применимости этого принципа является наличие полной информации об ОУ, а также — его устойчивость и отсутствие существенных неизвестных возмущений.

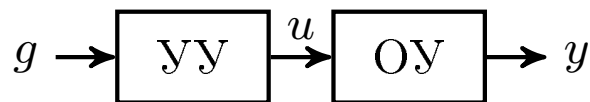


Рис. 1.2: Программное управление

Принцип компенсации

Если возмущающий фактор искажает выходную величину до недопустимых пределов, то применяют принцип компенсации.

Положим, что начальное значение выходной величины - g . Из-за возмущения f на выходе регистрируется значение, которое отклоняется от заданной величины на u . Если каким-то образом удастся измерить величину f , то можно откорректировать управляющее воздействие u на входе ОУ, суммируя сигнал УУ с корректирующим воздействием, пропорциональным возмущению f и компенсирующим его влияние.

Достоинство принципа компенсации: быстрота реакции на возмущение.

Недостаток принципа компенсации: невозможность учета подобным образом всех возможных возмущений.

Принцип обратной связи (принцип Ползунова - Уатта)

Один из самых универсальных методов управления, так как не требует информации о возмущениях и условие устойчивости исходного объекта не обязательно.

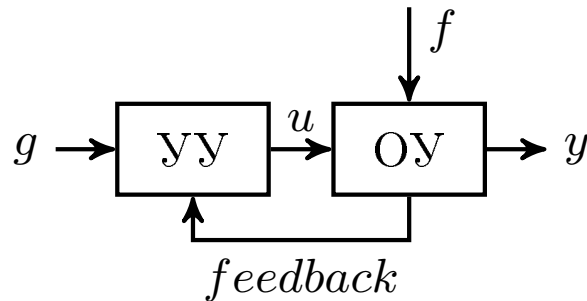


Рис. 1.3: Обратная связь

Недостаток принципа обратной связи: невозможность полной компенсации возмущения, в определенных случаях может сделать замкнутую систему неустойчивой.

Достоинством принципа обратной связи: его универсальность, возможность его использования в условиях отсутствия информации о возмущающих воздействиях. Принцип широко используется в технике, а также присущ живым организмам и обществу.

Принцип комбинированного управления.

Данный принцип управления применим при одновременном использовании способов управления как по возмущению, так и по отклонению.

1.5 АСУ

Автоматизированные системы управления (АСУ) включают разнообразные элементы, играющие различную роль в решении задач управления. Выделение отдельных элементов осуществляется в соответствии с их специфическими чертами и вытекающими из этого особенностями разработки и включения в АСУ.

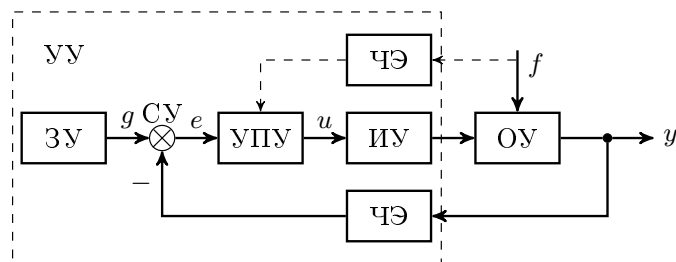


Рис. 1.4: На схеме: ЧЭ, чувствительный элемент, измеряющий возмущения (не всегда присутствует) и выход y ; УПУ, усилительно-преобразовательное устройство, вырабатывающее управление u на основе задающего воздействия g и, возможно, измерения f ; ИУ, исполнительное устройство, которое непосредственно воздействует на ОУ; СУ, сравнительное устройство, вычисляющее отклонение e ; ЗУ, задающее устройство, вырабатывающее задающее воздействие g .

1.6 Классификация САУ

Для ознакомления с основными видами систем автоматического управления и соответствующей терминологией рассмотрим классификацию САУ по ряду признаков, существенных с точки зрения теории автоматического управления.

Наличие обратной связи

По наличию обратной связи САУ делятся на *замкнутые* (с обратной связью) и *разомкнутые* (без обратной связи).

В *разомкнутых* САУ выходная величина объекта y не измеряется, т. е. нет контроля за состоянием объекта. Разомкнутыми такие системы называются потому, что вследствие этого в них отсутствует обратная связь между выходом объекта и входом управляющего устройства, при наличии которой объект и управляющее устройство образуют замкнутый контур.

В *замкнутых* САУ на вход управляющего устройства подаются задающее воздействие g и выходная величина объекта. Исходя из величины g , управляющее устройство определяет соответствующее требуемое значение y и, имея информацию о текущем значении e , обеспечивает необходимое соответствие между y и g путем воздействия на объект. При этом УУ создает обратную связь вокруг объекта, связывая его выход со входом. Эти системы могут обеспечить принципиально неограниченную точность управления и представляют собой основной тип САУ.

Вид задающего воздействия

В зависимости от вида задающего воздействия САУ делятся на три вида: *системы стабилизации, системы программного управления и системы слежения.*

В *системах стабилизации* задающее воздействие постоянно ($g = const$), в *системах программного управления* оно изменяется по заранее заданному закону ($g = g(t)$ - заданная функция), в *системах слежения* задающее воздействие тоже изменяется, но закон изменения заранее не известен, а задающее воздействие определяется внешними факторами (например радиолокация).

Способ использования текущей информации

САУ также делятся на

неадаптивные, т.е. те, в которых текущая информация используется только для выработки управляющего воздействия

адаптивные, т.е. те, в которых текущая информация используется еще и для изменения алгоритма управления или его параметров

Область применения *адаптивных* САУ – это управление объектами, свойства или условия работы которых недостаточно известны или существенно непостоянны. В этих условиях обыкновенная, *неадаптивная*, система либо будет работать неудовлетворительно, либо потребует постоянного надзора.

Виды сигналов

САУ бывают *непрерывного* или *дискретного* действия в зависимости от характера действия составляющих систему звеньев.

Система *непрерывного* действия состоит только из звеньев непрерывного действия, т. е. звеньев, выходная величина которых изменяется плавно при плавном изменении входной величины.

Система *дискретного* действия – это система, содержащая хотя бы одно звено дискретного действия. Звеном дискретного действия называется звено, выходная величина которого изменяется дискретно, т. е. скачками, даже при плавном изменении входной величины.

Виды уравнения - линейные и нелинейные

Линейной называется система, которая описывается линейными уравнениями. В противном случае система является *нелинейной*. Чтобы система была *нелинейной*, достаточно иметь в ее составе хотя бы одно нелинейное звено, т. е. звено, описываемое нелинейным уравнением.

Для *линейных* систем справедлив принцип суперпозиции. Он заключается в том, что реакция системы на любую комбинацию внешних воздействий равна сумме реакций на каждое из этих воздействий, поданных на систему порознь. К *нелинейным* системам принцип суперпозиции не применим.

Характер внешних воздействий

Система является *детерминированной*, если приложенные к ней воздействия и параметры модели являются постоянными, или детерминированными, т.е. определенными, функциями переменных состояния и времени. Систему называют *стохастической*, если приложенные к ней воздействия и параметры модели являются случайными функциями или случайными величинами.

1.7 Законы управления

Термин “закон управления” перешел в теорию управления из классической теории.

Определение 6. *Закон управления* - математическая зависимость, по которой управляющее устройство воздействовало бы на объект, если бы оно было безынерционным. Законы управления используются в промышленных регуляторах (манипуляторах, станках и пр.). Основными законами управления являются: П-закон, ПИ-закон, ПД-закон, ПИД-закон.

П-закон

Пропорциональный закон (П-закон) - линейный закон, осуществляемый с помощью П-регулятора (статический регулятор), отражающий прямо пропорциональную зависимость между изменением управляющего воздействия и погрешностью регулирования..

П-закон имеет вид $u = k_{\pi}e$. Постоянная k_{π} - коэффициент передачи (пропорциональности, усиления) регулятора, а обратная ему величина $\delta_{\pi} = \frac{1}{k_{\pi}}$ - статистизм регулятора.

П-регуляторы применяются для управления объектами с самовыравниванием и без самовыравнивания при небольших изменениях нагрузок.

ПИ-закон

Пропорционально-интегральный закон (ПИ-закон) - закон, осуществляемый с помощью ПИ-регулятора и имеющий вид $u = k_{\text{п}}e + k_{\text{и}} \int_0^t e(t)dt$. Регулирование частоты синхронных генераторов выполняется путем двойного проверки: статическим регулятором скорости турбины и астатистической коррекцией, вводимой регулятором частоты электрического тока.

ПИ-регулятор является наиболее распространенным на практике, так как достаточно прост в настройке и обеспечивает нулевую статическую ошибку регулирования. Данный тип регуляторов применяют для регулирования как устойчивых, так и нейтральных объектов при больших, но плавных изменениях нагрузок, когда требуется высокая точность регулирования в статическом режиме (когда остаточные отклонения недопустимы).

ПИД-закон

Пропорционально-интегрально-дифференциальный закон (ПИД-закон) осуществляется с помощью ПИД-регулятора, который обеспечивает астатистическое регулирование. ПИД-закон имеет вид $u = k_{\text{п}}e + k_{\text{и}} \int_0^t e(t)dt + k_{\text{д}} \frac{de(t)}{dt}$. Производная $\frac{de(t)}{dt}$ вводится в закон регулирования с целью повышения качества процесса регулирования. Постоянные $k_{\text{и}}$ и $k_{\text{д}}$ - постоянные времени интегрирования и дифференцирования соответственно. ПИД-регуляторы. ПИД-регуляторы обеспечивают относительно высокое качество регулирования объектов, обладающих переходным запаздыванием (например теплообменных и массообменных аппаратов), а так же в тех случаях, когда нагрузка в объектах регулирования изменяется часто и быстро.

ПД-закон

Пропорционально-дифференциальный закон (ПД-закон), осуществляемый с помощью ПД-регуляторов, имеет вид $u = k_{\text{п}}e + k_{\text{д}}\frac{de(t)}{dt}$. ПД-уравнения применяются для повышения быстродействия работы системы.

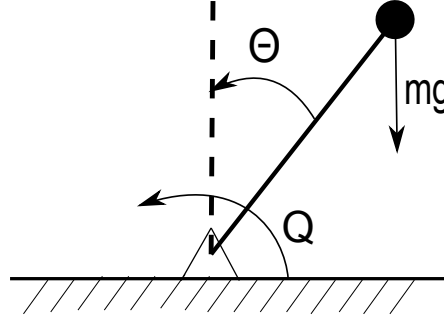


Рис. 1.5: Перевернутый (обратный) маятник

Уравнение, описывающее перевернутый (обратный) маятник в окрестности $\Theta_0 = 0$ имеет вид

$$J\ddot{\Theta} = -Q + mgl\Theta, \quad (1.1)$$

где Θ — угол отклонения от вертикальной оси, Q — вращательный момент, создаваемый мотором, m — масса маятника, l — длина подвеса маятника, $J = ml^2$ — момент инерции маятника, g — ускорение свободного падения.

Заметим, что выбор линеаризации в точке Θ_0 определяется из цели управления. В данном случае цель управления — стабилизировать маятник в положении $\Theta_0 = 0$ (задающее воздействие $g = 0$).

В нормальной форме уравнение (2.30) имеет вид

$$\begin{cases} \dot{x} = Ax + bu, \\ y = cx, \end{cases} \quad (1.2)$$

где $x = (x_1 \ x_2)^T = (\Theta \ \dot{\Theta})^T$ — вектор состояния системы, $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ \omega^2 & 0 \end{pmatrix}$, $b = (0 \ 1)^T$, $c = (1 \ 0)$, $\omega = \sqrt{\frac{g}{l}}$, $u = -\frac{Q}{J}$ — управление (вход) и $y = cx = x_1 = \Theta$ — регулируемый (или измеряемый) параметр.

Используем принцип обратной связи и ПД-закон для решения задачи. Тогда

$$u = -k_{\text{п}}y - k_{\text{д}}\dot{y},$$

где $k_{\text{п}}$ и $k_{\text{д}}$ — коэффициенты, подлежащие определению.

Учитывая первое уравнение $\dot{x}_1 = x_2$ в системе (1.2), получим

$$u = -k_{\text{п}}x_1 - k_{\text{д}}\dot{x}_1 = -(k_{\text{п}} \quad k_{\text{д}}) \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}.$$

Подставляя это управление в (1.2), получим систему

$$\begin{cases} \dot{x} = A_k x, \\ y = cx, \end{cases} \quad (1.3)$$

где $A_k = A - b(k_{\text{п}} \quad k_{\text{д}}) = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ \omega^2 - k_{\text{п}} & -k_{\text{д}} \end{pmatrix}$.

Остается выбрать коэффициенты ПД-закона, исходя из устойчивости системы (1.3). Причем добьемся этого так, чтобы в установившемся режиме не было колебаний. Это эквивалентно тому, что у характеристического полинома системы (1.3) есть только действительные отрицательные корни.

В данном случае характеристический полином замкнутой системы имеет вид

$$\gamma(s) = \det(sI - A_k) = s^2 + k_{\text{д}}s + (k_{\text{п}} - \omega^2).$$

Тогда выбрав $k_{\text{д}}$ и $k_{\text{п}}$ так, что $\gamma(s)$ имеет только отрицательные корни, получим устойчивую САУ и тем самым стабилизируем маятник в положении $\Theta_0 = 0$.

На схеме ОУ (маятник с мотором) описан с помощью ОДУ (2.30), УУ (компьютер/контроллер, устанавливающий желаемый момент вращения Q) описывается оператором $R = k_{\text{п}} + k_{\text{д}}\frac{d}{dt}$ и реализует ПД-закон управления.

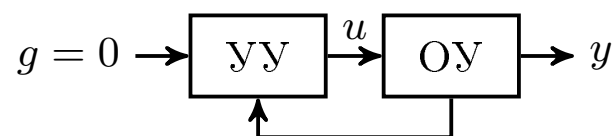


Рис. 1.6: Структурная схема САУ перевернутого маятника

Глава 2

Математическое описание непрерывных систем уравнений

В ТАУ при анализе и синтезе САУ рассматриваются их *математические модели*.

Определение 7. *Математическая модель* (ММ) - уравнения, переходные и временные функции, которые описывают процессы, происходящие в САУ. Существует два способа получения ММ: теоретический и экспериментальный.

Теоретический метод заключается в аналитическом исследовании физической сущности процесса с использованием общих законов физики, или процессов с использованием материального и энергетического баланса. Применение чисто теоретического метода представляет большую трудность вследствие сложности явлений, происходящих в процессах, или недостаточной степени изученности их. *Экспериментальный метод* математического описания заключается в обработке экспериментальных данных, полученных непосредственно на действующих объектах производства, или на полупромышленной лабораторной машине, или физической модели процесса — стенде.

Наиболее эффективным методом получения математической модели является сочетание *теоретического* и *экспериментального* методов. При этом на долю теоретического метода приходится анализ в основном структурных свойств объекта и продуктов и получение общего вида уравнений, а на долю экспериментального — количественный анализ и проверка теоретических выводов.

При построении ММ неизбежно возникают противоречивые требования: достаточная точность модели и доступность, или простота, анализа модели. Чем выше точность модели, тем она сложнее; чем проще исследовать ММ, тем она проще. Цель, которую ставит перед собой разработчик или исследователь, разрешает данное противоречие.

2.1 Уравнения динамики и статистики

Любой элемент (часть) САУ осуществляет преобразование входа g (или u) в выход y :

$$y(t) = Ag(t), \quad (2.1)$$

где A — оператор САУ. В этом курсе мы будем рассматривать только оператор A , описываемый обыкновенными дифференциальными уравнениями (ОДУ). Введем два вида уравнений, рассматриваемых в ТАУ.

Определение 8. *Уравнение статистики* - уравнение, описывающее статический (установившийся) режим.

Определение 9. *Уравнение динамики* - уравнение, описывающее процесс в звене при произвольных входных воздействиях. Пусть дано ОДУ некоторого ОУ вида

$$F(y, \dot{y}, \ddot{y}, u, \dot{u}, v) = 0, \quad (2.2)$$

где F — функция нескольких переменных, y и u — выход и управление, v — возмущение. Пусть при $u = u^0$ и $v = v^0$ со временем выход y принимает постоянное значение: $y = y^0$. Тогда уравнение (2.2) примет вид

$$F^0 = F(y^0, 0, 0, u^0, 0, v^0) = 0. \quad (2.3)$$

Уравнение (2.3) называется уравнением статики, уравнение (2.2) называют уравнением динамики.

2.1.1 Звено САУ

Определение 10. *Звеном* называют ММ либо части САУ, либо САУ целиком. Понятие звена удобно использовать для представления САУ в виде соединения нескольких звеньев, т.е. более простых ММ. Одно из самых простых звеньев - это усилитель, П[ропорциональное]-звено. Его уравнение можно записать в виде

$$y = ku. \quad (2.4)$$

Уравнение динамики здесь совпадает с уравнением статики (точнее, динамики просто нет). Такого рода преобразования часто обозначают графически в виде блока.

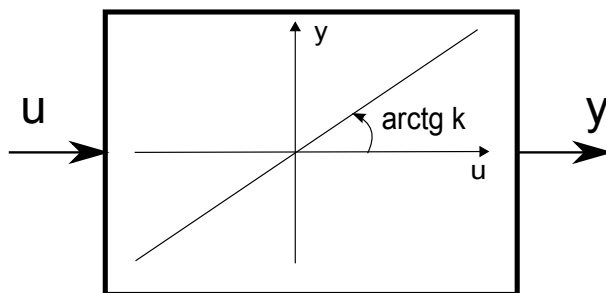


Рис. 2.1: Статическая характеристика П-звена

2.1.2 Линеаризация

Назначение САУ - это поддержание определенного заданного режима. Поэтому параметры, описывающие САУ, не должны сильно отличаться от заданного режима. Эта простая идея обычно позволяет проводить операцию линеаризации.

Определение 11. *Линеаризация* - построение приближенной линейной модели на основе более реалистичной нелинейной модели. Рассмотрим пример для уравнения (2.2). Пусть заданный режим имеет вид

$$y = y^0, \dot{y} = \ddot{y} = 0, u = u^0, \dot{u} = 0, v = v^0. \quad (2.5)$$

Тогда реальные параметры САУ можно записать в отклонениях как

$$y = y^0 + \Delta y, \dot{y} = \dot{\Delta y}, \ddot{y} = \ddot{\Delta y}, u = u^0 + \Delta u, \dot{u} = \dot{\Delta u}, v = v^0 + \Delta v, \quad (2.6)$$

где переменные со знаком Δ достаточно малы. Тогда для функции $F(y, \dot{y}, \ddot{y}, u, \dot{u}, v)$ воспользуемся разложением в ряд Тейлора в точке $(y^0, 0, 0, u^0, 0, v^0)$:

$$F(y, \dot{y}, \ddot{y}, u, \dot{u}, v) = F^0 + \frac{\partial F}{\partial y} \Delta y + \frac{\partial F}{\partial \dot{y}} \dot{\Delta y} + \frac{\partial F}{\partial \ddot{y}} \ddot{\Delta y} + \frac{\partial F}{\partial u} \Delta u + \frac{\partial F}{\partial \dot{u}} \dot{\Delta u} + \frac{\partial F}{\partial v} \Delta v + \dots, \quad (2.7)$$

где $F^0 = 0$, многоточием обозначены члены с более высоким порядком малости. Отсюда получают линеаризацию уравнения (2.2) вида

$$a_2 \ddot{\Delta y} + a_1 \dot{\Delta y} + a_0 \Delta y - b_1 \dot{\Delta u} - b_0 \Delta u - c_0 \Delta v = 0, \quad (2.8)$$

где $a_0 = \frac{\partial F}{\partial y}$, $a_1 = \frac{\partial F}{\partial \dot{y}}$, $a_2 = \frac{\partial F}{\partial \ddot{y}}$, $b_0 = -\frac{\partial F}{\partial u}$, $b_1 = -\frac{\partial F}{\partial \dot{u}}$ и $c_0 = -\frac{\partial F}{\partial v}$. Введем оператор дифференцирования: $s = \frac{d}{dt}$. Тогда уравнение (2.8) примет вид (знаки Δ опущены)

$$a_2 s^2 y + a_1 s y + a_0 y = b_1 s u + b_0 u + c_0 v, \quad (2.9)$$

что эквивалентно

$$Q(s)y = R_1(s)u + R_2(s)v, \quad (2.10)$$

где $Q(s) = a_2 s^2 + a_1 s + a_0$ называют *собственным оператором*, а $R_1(s) = b_1 s + b_0$ и $R_2(s) = c_0$ — *операторами воздействия*.

Определение 12. *Собственный оператор* - дифференциальный оператор $Q(s)$ при выходной величине.

Определение 13. *Оператор воздействия* - дифференциальный оператор $R(s)$ при входной величине.

2.2 Преобразование Лапласа

Для исследования и описания ОДУ часто используют преобразование Лапласа, так как оно сводит решение дифференциальных уравнений к алгебраическим операциям.

Определение 14. Преобразованием Лапласа называют отображение $\mathcal{L}\{\cdot\}$ функции $x(t), t \in \mathbb{R}$ в функцию $X(s), s \in \mathbb{C}$, осуществляемое по правилу

$$X(s) = \mathcal{L}\{x(t)\} \stackrel{\text{def}}{=} \int_0^{\infty} e^{-st} x(t) dt, \quad (2.11)$$

где $x(t)$ — исходная функция, $X(s)$ — изображение по Лапласу, s — переменная преобразования Лапласа. Условия, при которых преобразование существует для $x(t)$:

1. $x(t)$ — интегрируемая на любом конечном интервале функция;
2. $x(t) \equiv 0$ при $t < 0$;
3. $\exists c, M > 0 : |x(t)| < M e^{ct}, \forall t \geq 0$.

Если $x(t)$ удовлетворяет всем вышеперечисленным свойствам, то её называют функцией-оригиналом.

2.2.1 Обратное преобразование Лапласа

Соотношение, определяющее по известному изображению его оригинал, называют *обратным преобразованием Лапласа*.

$$x(t) = \mathcal{L}^{-1}\{X(s)\} = \frac{1}{2\pi j} \int_{\sigma-j\infty}^{\sigma+j\infty} X(s) e^{st} ds, \quad (2.12)$$

где интегрирование ведется вдоль любой прямой $\operatorname{Re} s = \sigma > c$, где c — константа из условий существования преобразования Лапласа для $x(t)$.

2.2.2 Свойства преобразования Лапласа и примеры

Пусть $X(s) = \mathcal{L}\{x(t)\}$ и $Y(s) = \mathcal{L}\{y(t)\}$.

1. Линейность. $\mathcal{L}\{\alpha x(t) + \beta y(t)\} = \alpha X(s) + \beta Y(s)$;

2. Дифференцирование оригинала.

Если производная $\dot{x}(t)$ является функцией-оригиналом, то $\mathcal{L}\{\dot{x}(t)\} = sX(s) - x(0)$;

3. Интегрирование оригинала.

$$\mathcal{L}\left\{\int_0^t x(\tau) d\tau\right\} = \frac{X(s)}{s}; \quad (2.13)$$

4. Теорема запаздывания. Для любого $\tau > 0$:

$$\mathcal{L}\{x(t - \tau)\} = e^{-\tau s} X(s); \quad (2.14)$$

5. Теорема о свертке (или об умножении изображений).

Если $x(t)$ и $y(t)$ - оригиналы изображений, а $X(s)$ и $Y(s)$ - их изображения, то

$$X(s) \cdot Y(s) = \mathcal{L}\left\{\int_0^t x(\tau)y(t - \tau)d\tau\right\} = \mathcal{L}\left\{\int_0^t y(\tau)x(t - \tau)d\tau\right\}; \quad (2.15)$$

Интеграл в правой части называют *сверткой функций* $x_1(t)$ и $x_2(t)$, его обозначают $x_1(t) * x_2(t)$:

$$x_1(t) * x_2(t) = \mathcal{L}\left\{\int_0^t x_1(\tau)x_2(t - \tau)d\tau\right\} = \mathcal{L}\left\{\int_0^t x_2(\tau)x_1(t - \tau)d\tau\right\}. \quad (2.16)$$

Поэтому

$$X_1(s) \cdot X_2(s) = \mathcal{L}\{x_1(t) * x_2(t)\} \quad (2.17)$$

6. Теорема о предельных значениях.

$$6.1 \quad x(0) = \mathcal{L} \left\{ \lim_{s \rightarrow \infty} sX(s) \right\};$$

$$6.2 \quad \text{Если существует } x(\infty) = \lim_{t \rightarrow \infty} x(t), \text{ тогда } x(\infty) = \lim_{s \rightarrow 0} sX(s).$$

7. Теорема разложения.

Если изображение по Лапласу есть дробно-рациональная функция, т.е. $X(s) = \frac{B(s)}{A(s)}$, где $A(s)$ и $B(s)$ — полиномы от s и $\deg A(s) > \deg B(s)$. Тогда

$$x(t) = \sum_{k=1}^q \frac{1}{(n_k - 1)!} \lim_{s \rightarrow s_k} \frac{d^{n_k-1}}{ds^{n_k-1}} (X(s)(s - s_k)^{n_k} e^{ts}), \quad (2.18)$$

где s_k — корни уравнения $A(s) = 0$, n_k — кратность k -го корня, q — количество различных корней. Когда $q = n$ (все корни простые), тогда

$$x(t) = \sum_{k=1}^n \frac{B(s_k)}{A'(s_k)} e^{s_k t}. \quad (2.19)$$

Пример 1. Определить функцию $x(t)$, изображение которой имеет вид $X(s) = \frac{1}{s(s+1)}$.

Решение

В данном случае

$$B(s) = 1, \quad A(s) = s(s+1), \quad A'(s) = 2s+1. \quad (2.20)$$

Полюсами функции $X(s)$ являются $s_1 = 0$, $s_2 = -1$, и они являются простыми. Поэтому, согласно формуле (2.19) $x(t) = 1 - e^{-t}$

2.2.3 Передаточная функция в изображениях Лапласа

Рассмотрим линейное уравнение с постоянными коэффициентами вида

$$y^{(n)} + a_{n-1}y^{(n-1)} + \dots + a_1\dot{y} + a_0y = b_mu^{(m)} + \dots + b_1\dot{u} + b_0u, \quad (2.21)$$

№	Оригинал $x(t)$	Изображение $X(s)$
1	$\delta(t)$	1
2	$1(t)$	$\frac{1}{s}$
3	$1(t - \tau)$	$\frac{1}{s}e^{-\tau s}$
4	t	$\frac{1}{s^2}$
5	t^n	$\frac{n!}{s^{n+1}}$
6	$e^{-\alpha t}$	$\frac{1}{s+\alpha}$
7	$te^{-\alpha t}$	$\frac{1}{(s+\alpha)^2}$
8	$t^n e^{-\alpha t}$	$\frac{n!}{(s+\alpha)^{n+1}}$
9	$\sin \omega t$	$\frac{\omega}{s^2 + \omega^2}$
10	$\cos \omega t$	$\frac{s}{s^2 + \omega^2}$
11	$e^{-\alpha t} \sin \omega t$	$\frac{\omega}{(s+\alpha)^2 + \omega^2}$
12	$e^{-\alpha t} \cos \omega t$	$\frac{s+\alpha}{(s+\alpha)^2 + \omega^2}$

Таблица 2.1: Изображения Лапласа для часто используемых функций

при нулевых начальных условиях, т.е. $y^{(n-1)}(0) = \dots = \dot{y}(0) = y(0) = 0$, $u^{(m-1)}(0) = \dots = \dot{u}(0) = u(0) = 0$. Применяя к обеим частям равенства преобразование Лапласа, получим

$$\left(s^n + \sum_{i=0}^{n-1} a_i s^i\right) Y(s) = \left(\sum_{i=0}^m b_i s^i\right) U(s), \quad (2.22)$$

где $Y(s) = \mathcal{L}\{y(t)\}$, $U(s) = \mathcal{L}\{u(t)\}$. Разделив уравнение (2.22) на полином в левой части, получим

$$Y(s) = W(s)U(s), \quad (2.23)$$

где $W(s) = \frac{\beta(s)}{\alpha(s)}$, $\alpha(s) = s^n + \sum_{i=0}^{n-1} a_i s^i$ и $\beta(s) = \sum_{i=0}^m b_i s^i$.

Определение 15. *Передаточной функцией системы (2.21) в изображениях Лапласа называется отношение преобразований Лапласа входа и выхода системы при нулевых начальных условиях, причем отношение имеет наименьший порядок. Для системы, описываемой уравнением (2.21), передаточной функцией является дробно-рациональная функция $W(s)$, в которой были проведены сокращения общих множителей.*

Пример 2. Дана система

$$\ddot{y} - 2\dot{y} + y = \dot{u} - u.$$

Найти передаточную функцию $W(s)$.

2.2.4 Передаточная функция в операторной форме

Из записи уравнения (2.21) в операторной форме вида

$$A(s)y = B(s)u, \quad (2.24)$$

где $A(s) = s^n + \sum_{i=0}^{n-1} a_i s^i$ и $B(s) = \sum_{i=0}^m b_i s^i$ — “составные” операторы дифференцирования. Формально разделив (2.24) на $A(s)$, получим

$$y(t) = W(s)u(t), \quad (2.25)$$

где $W(s) = \frac{B(s)}{A(s)}$ — передаточная функция (ПФ) системы (2.21) в операторной форме. Заметим, что ПФ в операторной форме и в изображениях Лапласа совпадают, если полиномы $A(s)$ и $B(s)$ не имеют общих корней. Однако ПФ в изображениях Лапласа всегда можно получить из ПФ в операторной форме, проведя сокращения числителя и знаменателя. Получить из ПФ в изображениях Лапласа ПФ в операторной форме не всегда возможно.

Пример 3. Определить передаточные функции звеньев, описываемых уравнениями:

а) $\dot{y} + y = u$

б) $\ddot{y} - y = \dot{u} - u$

Решение. В символической форме эти уравнения записываются в виде:

$$\text{a) } (p+1)y = u$$

$$\text{b) } (p^2 - 1)y = (p - 1)u$$

Их передаточные функции в операторной форме соответственно равны

$$W_1(p) = \frac{1}{s+1}, \quad W_2(p) = \frac{p-1}{p^2-1}$$

Передаточные функции в изображениях Лапласа имеют вид

$$W_1(s) = W_1(p)|_{p=s} = \frac{1}{s+1}, \quad W_2(s) = W_2(p)|_{p=s} = \frac{s-1}{s^2-1} = \frac{1}{s+1}.$$

2.2.5 Временные функции: переходная и весовая функции

Кроме дифференциальных уравнений и передаточных функций при описании и исследовании линейных систем используют переходные и импульсные переходные функции и их графики - временные характеристики.

Определение 16. *Переходная функция $h(t)$ - функция, описывающая реакцию системы (звена) на единичное ступенчатое воздействие при нулевых начальных условиях. График переходной функции - кривую зависимости $h(t)$ от времени t - называют *переходной* или *разгонной характеристикой*.*

Определение 17. *Импульсная переходная (весовая) функция $w(t)$ - функция, описывающая реакцию системы (звена) на единичное импульсное воздействие ($\sigma(t)$) при нулевых начальных условиях.*

График импульсной переходной функции - кривую зависимости функций $w(t)$ от времени t - называют *импульсной переходной характеристикой*. Данные функции связаны соотношением - $w(t) = \frac{dh(t)}{dt}$.

2.2.6 ВФ и ПФ в изображениях Лапласа

По определению ПФ имеем

$$Y(s) = W(s)U(s).$$

По определению переходной функции вход имеет вид $u(t) = \mathcal{X}(t)$ (а $h(t) = y(t)$), а значит $U(s) = \mathcal{L}\{u(t)\} = \frac{1}{s}$, поэтому

$$Y(s) = \frac{W(s)}{s},$$

откуда с помощью обратного преобразования Лапласа получаем $h(t) = \mathcal{L}^{-1}\left\{\frac{W(s)}{s}\right\}$. Аналогично для весовой функции: $u(t) = \delta(t)$ (а $\omega(t) = y(t)$), тогда $U(s) = 1$. Получим, что

$$Y(s) = W(s),$$

откуда $\omega(t) = \mathcal{L}^{-1}\{W(s)\}$. Таким образом, имея хотя бы одну из функций ($h(t), \omega(t)$ или $W(s)$), можно восстановить оставшиеся.

2.3 Частотные функции

Еще один распространенный способ описания динамических систем — это *частотные функции*. Пусть дана ПФ $W(s)$. Функция $W(j\omega), \omega \in \mathbb{R}$ называется *частотной передаточной функцией* (ЧПФ), а переменная ω называется *частотой*.

Определение 18. Частотная передаточная функция (ЧПФ) — функция $W(j)$, являющаяся комплекснозначной функцией от действительной переменной — частота. Представим ЧПФ в виде

$$W(j\omega) = U(\omega) + jV(\omega) = A(\omega)e^{j\phi(\omega)},$$

где $U(\omega)$ и $V(\omega)$ — вещественная и мнимая частотные функции, $A(\omega) = |W(j\omega)| = \sqrt{U^2(\omega) + V^2(\omega)}$ — амплитудная частотная функция, $\phi(\omega) = \arg W(j\omega)$ (при $|\arg W(j\omega)| \leq \frac{\pi}{2}$ верно $\phi(\omega) = \arctg\left(\frac{V(\omega)}{U(\omega)}\right)$) — фазовая частотная функция. График для каждой частотной функции называется *характеристикой*.

Если линейная стационарная система устойчива, то входные гармонические сигналы после окончания переходного процесса переходят в гармонические сигналы с той же частотой, но со сдвигом по фазе и другой амплитудой. Это преобразование характеризует частотная функция $W(j\omega)$. Пусть вход $u(t) = u_0 \cos(\omega t + \alpha)$ — гармонический сигнал. Найдем выход $y(t)$ линейной системы вида

$$Q(s)y = R(s)u, \quad (2.26)$$

при гармоническом воздействии (здесь $Q(s) = s^n + \sum_{i=0}^{n-1} a_i s^i$, $R(s) = \sum_{i=0}^m b_i s^i$, $s = \frac{d}{dt}$). Пользуясь *принципом суперпозиции* для последнего уравнения, найдем выход $y(t)$ как сумму двух выходов при воздействиях $u_1(t) = u_0 e^{j(\omega t + \alpha)}$ и $u_2(t) = u_0 e^{-j(\omega t + \alpha)}$ (заметим, $u(t) = \frac{u_1(t) + u_2(t)}{2}$).

Тогда в правой части уравнения имеем

$$R(s)u_1(t) = u_1(t)R(j\omega), \quad R(s)u_2(t) = u_2(t)R(-j\omega).$$

Решения будем искать в виде $y_1(t) = Au_0 e^{j(\omega t + \alpha + \phi)} = Ae^{j\phi} u_1(t)$ и $y_2(t) = Au_0 e^{-j(\omega t + \alpha + \phi)} = Ae^{-j\phi} u_2(t)$, где ϕ и A — параметры, подлежащие определению.

В левых частях уравнений получим $Q(s)y_1(t) = Ae^{j\phi} u_1(t)Q(j\omega)$ и $Q(s)y_2(t) = Ae^{-j\phi} u_2(t)Q(-j\omega)$. Таким образом, имеем два равенства

$$Ae^{j\phi} u_1(t)Q(j\omega) = u_1(t)R(j\omega), \quad Ae^{-j\phi} u_2(t)Q(-j\omega) = u_2(t)R(-j\omega),$$

что эквивалентно

$$Ae^{j\phi} = W(j\omega), \quad Ae^{-j\phi} = W(-j\omega),$$

откуда следует, что $A = |W(j\omega)| = |W(-j\omega)|$ и $\phi = \arg W(j\omega) = -\arg W(-j\omega)$.

В итоге,

$$y_1(t) = Au_0 e^{j(\omega t + \alpha + \phi)}, \quad y_2(t) = Au_0 e^{-j(\omega t + \alpha + \phi)}.$$

Следовательно, $y(t) = \frac{y_1(t) + y_2(t)}{2} = u_0 |W(j\omega)| \cos(\omega t + \alpha + \arg W(j\omega))$.

Заметим, что найденное решение $y(t)$ является вынужденной составляющей решения уравнения (2.26). В силу того, что в выкладках выше используются ПФ в преобразованиях Лапласа, начальные условия нулевые.

Кроме вынужденной составляющей в решении есть свободные колебания, которые определяются из начальных условий и полинома $Q(s)$. Это означает, что в реальных системах такое преобразование гармонического сигнала будет явно видно только через некоторое время, т.е. после окончания *переходного процесса*. (Это можно увидеть при моделировании линейной системы с входным гармоническим сигналом.)

2.4 Основные типы элементарных звеньев

2.4.1 Пропорциональное звено

Пропорциональное звено: $W(s) = k$. $W(j\omega) = k$, $A(\omega) = |k|$, $\phi(\omega) = 0$, $h(t) = k$, $\omega(t) = k\delta(t)$;

2.4.2 Дифференциальное звено

Дифференциальное звено: $W(s) = ks$.

$$W(j\omega) = kj\omega, A(\omega) = |k|\omega, \phi(\omega) = \frac{\pi}{2}, h(t) = k\delta(t), \omega(t) = k\dot{\delta}(t);$$

2.4.3 Интегрирующее звено

Интегрирующее звено: $W(s) = \frac{k}{s}$.

$$W(j\omega) = -\frac{kj}{\omega}, A(\omega) = \frac{|k|}{\omega}, \phi(\omega) = -\frac{\pi}{2}, h(t) = kt, \omega(t) = k;$$

2.4.4 Апериодическое звено

Апериодическое звено: $W(s) = \frac{k}{Ts+1}$, $T > 0$.

$$W(j\omega) = \frac{k}{jT\omega + 1}, A(\omega) = \frac{|k|}{\sqrt{(T\omega)^2 + 1}}, \phi(\omega) = -\arctg(\omega T),$$

$$h(t) = k(1 - e^{-\frac{t}{T}}), \omega(t) = \frac{k}{T}e^{-\frac{t}{T}};$$

2.4.5 Колебательное звено

Колебательное звено: $W(s) = \frac{k}{T^2s^2 + 2\xi Ts + 1}$, $T > 0$, $0 < \xi < 1$.

$$W(j\omega) = \frac{k}{1 - T^2\omega^2 + j2\xi T\omega},$$

$$A(\omega) = \frac{|k|}{\sqrt{(1 - (T\omega)^2)^2 + (2\xi T\omega)^2}},$$

$$\phi(\omega) = \begin{cases} -\arctg(\frac{2\xi T\omega}{1 - (T\omega)^2}) & 1 \geq (T\omega)^2, \\ -\pi + \arctg(\frac{2\xi T\omega}{(T\omega)^2 - 1}) & 1 < (T\omega)^2, \end{cases}$$

$$h(t) = k \left[1 - \frac{\sqrt{\alpha^2 + \beta^2}}{\beta} e^{-\alpha t} \sin(\beta t + \varphi_0) \right],$$

$$\omega(t) = \frac{k(\alpha^2 + \beta^2)}{\beta} e^{-\alpha t} \sin \beta t,$$

где $\alpha = \frac{\xi}{T}$, $\beta = \frac{\sqrt{1 - \xi^2}}{T}$, $\varphi_0 = \arctg \frac{\sqrt{1 - \xi^2}}{\xi}$.

2.4.6 Звено чистого запаздывания

Передаточная функция звена: $W(s) = ke^{-\tau s}$, $\tau > 0$. Функции описывающие её

$$W(j\omega) = ke^{-j\tau\omega},$$

$$A(\omega) = k, \phi(\omega) = -\tau\omega,$$

$$h(t) = k\mathcal{X}(t - \tau), \omega(t) = k\delta(t - \tau).$$

Это классический способ описания чистого или транспортного запаздывания в системе: воздействие сигнала происходит не в тот же момент, а через некоторое время τ .

2.5 Структурные схемы и дифференциальные уравнения систем управления

Определение 19. Структурной схемой системы управления называют графическое изображение её математической модели (ММ) в виде прямоугольников и кругов, обозначающих звенья её математической модели, с указанием входов и выходов. Причем кругами обозначают только сумматоры — звенья, которые имеют не менее двух входов и один выход и в которых происходит сложение или вычитание входных сигналов.



Рис. 2.2: Примеры структурных схем

2.5.1 Передаточная функция сумматора

Как любое другое звено, сумматор обладает ПФ. Для первого рисунка это передаточная функция с двумя входами и одним выходом вида

$$W(s) = \begin{pmatrix} W_{ye}(s) \\ W_{ge}(s) \end{pmatrix}^T = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}^T.$$

Соответственно, получаем $e = W(s) \begin{pmatrix} y \\ g \end{pmatrix} = -y + g$.

Для второго рисунка это

$$W(s) = \begin{pmatrix} W_{vz}(s) \\ W_{xz}(s) \\ W_{fz}(s) \end{pmatrix}^T = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}^T.$$

Соответственно, $z = W(s) \cdot (v, x, f)^T = v + x + f$.

2.5.2 Преобразование структурных схем

Определение 20. *Последовательное соединение* - соединение, при котором выходная переменная предшествующего звена является входной переменной последующего звена. При последовательном соединении ПФ

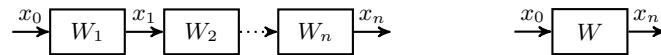
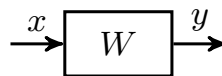
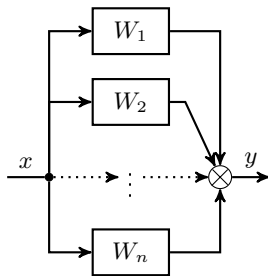


Рис. 2.3: Примеры структурных схем

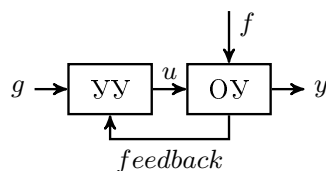
между сигналами x_0 и x_n вычисляется по формуле $W = W_1 \cdot W_2 \cdot \dots \cdot W_n$.

Определение 21. *Параллельное соединение* - соединение, при котором на входы всех звеньев подается одно и то же воздействие, а их выходные переменные складываются.



При параллельном соединении ПФ вычисляется по формуле $W = W_1 + W_2 + \dots + W_n$.

Определение 22. *Обратное соединение* - соединение двух звеньев, при котором выход звена прямой цепи подается на вход звена обратной связи, выход которого складывается с входом первого звена.



Если разомкнуть цепь у сумматора после блока W_2 , получим цепь последовательно соединенных звеньев с передаточной функцией $W_p = W_1 \cdot W_2$, называемой *передаточной функцией разомкнутого контура*.

Легко найти звено, которое описывает такое обратное соединение, из следующих уравнений (записано для *отрицательной обратной связи*):

$$y = W_1 e, \quad e = g - W_2 y.$$

Откуда $y = W_{yg}g$, где

$$W_{yg} = \frac{W_1}{1 + W_1 W_2}.$$

Для положительной обратной связи W_{yg} определяется аналогично.

Перенос сумматора. Перенос сумматора бывает двух видов: по ходу сигнала и против хода сигнала. В первом случае добавляется звено с передаточной функцией, равной передаточной функции звена, через которое переносится сумматор.

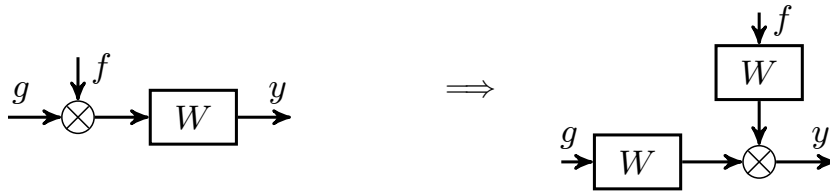
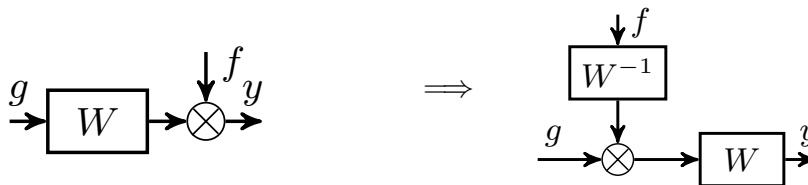


Рис. 2.4: Выходной сигнал y при таких преобразованиях остается неизменным.

При переносе сумматора против хода сигнала добавляется звено с передаточной функцией, равной обратной передаточной функции звена, через которое переносится сумматор.



Перенос узла. Перенос узла, как и сумматора, бывает двух видов: по ходу сигнала и против хода сигнала. При переносе узла по ходу сигнала добавляется звено с передаточной функцией звена, равной обратной передаточной функции звена, через которое переносится узел.

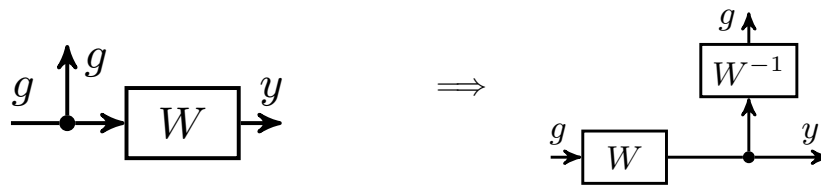
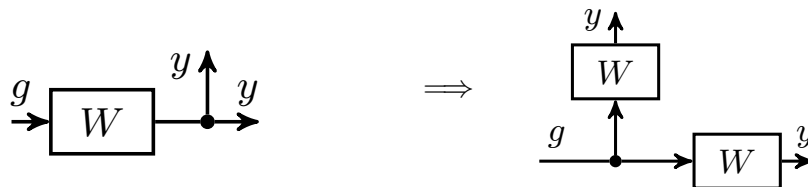
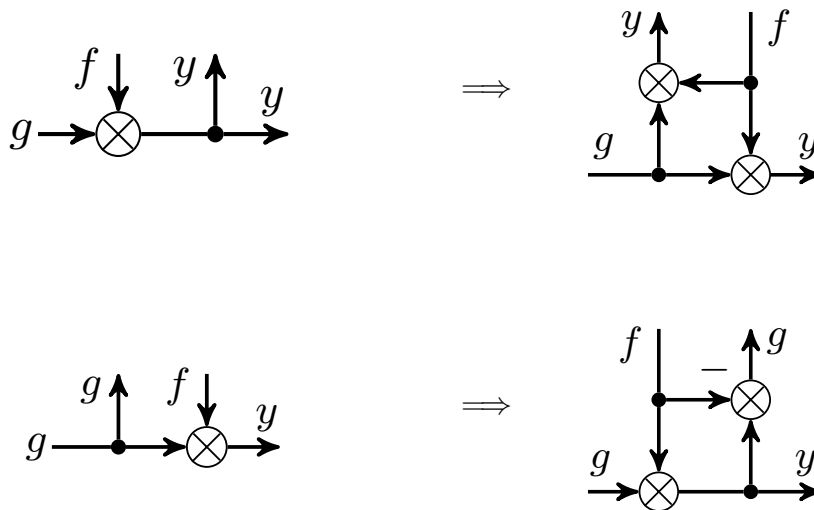


Рис. 2.5: Аналогично, выходной сигнал y при таких преобразованиях остается неизменным.

При переносе узла против хода добавляется звено с передаточной функцией звена, равной передаточной функции звена, через которое переносится узел.



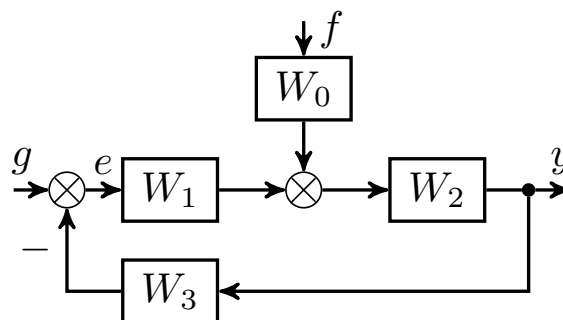
Перестановка сумматоров и узлов. Перестановка двух сумматоров соответствует перестановке одного сумматора через другой и подчиняется правилу переноса сумматора через звено.



2.5.3 Вычисление передаточной функции одноконтурной системы

Определение 23. Замкнутая система называется *одноконтурной*, если при ее размыкании в какой-либо точке замкнутого контура получается цепь (схема) без параллельных и обратных соединений.

Рассмотрим пример.



Правило вычисления передаточной функции замкнутой одноконтурной системы. Передаточная функция одноконтурной системы относительно внешнего воздействия (входа) u и выхода равна передаточной функции прямой цепи, деленной на единицу минус передаточная функция контура: $W_{xu} = \frac{W_{\text{п}}}{1 - W_{\text{к}}}$.

Тогда передаточная функция системы относительно входа g и выхода y

$$W_{gy} = \frac{W_1 * W_2}{1 + W_1 * W_2 * W_3},$$

а для входа f и выхода e

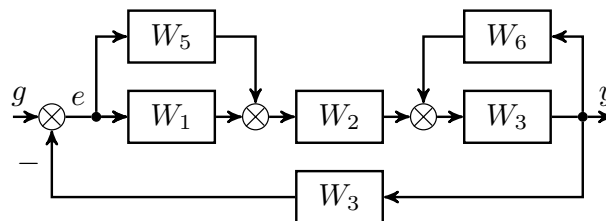
$$W_{fe} = \frac{-W_0 * W_2 * W_3}{1 + W_1 * W_2 * W_3}.$$

2.5.4 Вычисление передаточной функции многоконтурной системы

Определение 24. Замкнутая система называется *многоконтурной*, если при ее размыкании в какой-либо точке замкнутого контура получается цепь, содержащая параллельное, или обратное, или оба соединения. Многоконтурная система бывает двух видов: с перекрестными связями и без перекрестных связей. Многоконтурная система *не имеет перекрестных связей*, если любые два контура, образованные параллельными или обратными соединениями, не имеют общих участков или если какие-либо два контура имеют общий участок, то один из них вложен внутри другого.

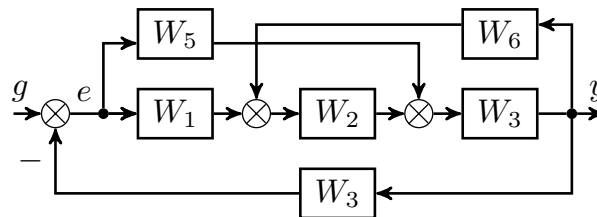
Рассмотрим

пример.



Многоконтурная система имеет *перекрестные связи*, если она содержит два контура, которые имеют общий участок, и при этом ни один из них не вложен внутрь другого.

Рассмотрим
пример.



2.6 Основные способы математического описания САУ

1. ОДУ:

$$y^{(n)} + \sum_{i=0}^{n-1} a_i y^{(i)} = \sum_{i=0}^m b_i u^{(i)}, \quad m \leq n;$$

2. ПФ (в изображениях Лапласа и в операторной форме):

$$W(s) = \frac{\sum_{i=0}^m b_i s^i}{s^n + \sum_{i=0}^{n-1} a_i s^i} = \frac{\beta(s)}{\alpha(s)};$$

3. Временные функции: $h(t)$ и $\omega(t)$;

4. Система в пространстве состояний (ПС): ?

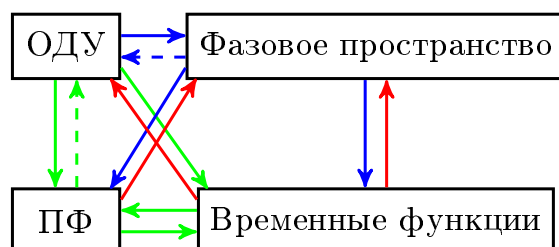


Рис. 2.6:

Синий цвет: переходы, которые будут рассмотрены.

Красный цвет: переходы, которые не будут рассматриваться в курсе.

Зеленый цвет: переходы, которые уже были рассмотрены.

Прерванная линия означает, что переход возможен при определенных условиях.

2.6.1 Описание системы в фазовом пространстве

Линейный ОУ может быть описан системой дифференциальных уравнений вида

$$\begin{cases} \dot{x} = Ax + bu & x \in \mathbb{R}^n, u \in \mathbb{R}, \\ y = cx + du & y \in \mathbb{R}, \end{cases} \quad (2.27)$$

где $u(t)$ и $y(t)$ — назначаемое управление и выход, $x(t)$ — вектор состояния системы или фазовый вектор, матрицы A, b и c соответствующих размерностей, d — число (в основном везде будем полагать, что $d = 0$). Такое описание называют описанием системы в фазовом пространстве.

Если ОУ линейный нестационарный, то матрицы в (2.27) зависят от времени: $A = A(t), b = b(t)$ и $c = c(t)$.

На второй лекции был рассмотрен перевернутый маятник и его описание в пространстве состояний.

2.6.2 Переход от ОДУ к ПС

Пусть дано описание ОУ в виде ОДУ $y^{(n)} + \sum_{i=0}^{n-1} a_i y^{(i)} = \sum_{i=0}^m b_i u^{(i)}$, $m \leq n$. Определим алгоритм перехода от ОДУ к описанию в ПС (2.27).

Рассмотрим этот переход для случая $n = m = 2$. Тогда имеем ОДУ

$$\begin{cases} \ddot{y} + a_1 \dot{y} + a_0 y = b_2 \ddot{u} + b_1 \dot{u} + b_0 u, \\ \dot{y}(0) = y_1, \quad y(0) = y_0, \end{cases} \quad (2.28)$$

и требуется перейти к ПС

$$\begin{cases} \dot{x} = Ax + ku, \\ y = cx + du, \\ x_1(0) = x_{10}, \quad x_2(0) = x_{20}, \end{cases} \quad (2.29)$$

где $A \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$, $k, c^T \in \mathbb{R}^{2 \times 1}$ и $d, x_{10}, x_{20} \in \mathbb{R}$ — параметры, подлежащие определению.

Выбор параметров A, b, c и d может быть разнообразным, но при этом выходы в описаниях (2.28) и (2.29) должны совпадать. Рассмотрим один из способов.

Оказывается, что матрицу A можно выбрать в виде матрицы Фробениуса характеристического полинома ОДУ (2.28) ($\alpha(s) = s^2 + a_1s + a_0$), т.е.

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -a_0 & -a_1 \end{pmatrix},$$

а $a = (1 \ 0)$. Тогда описание (2.29) принимает вид

$$\begin{cases} \dot{x}_1 = x_2 + k_1u, \\ \dot{x}_2 = -a_0x_1 - a_1x_2 + k_2u \\ y = x_1 + du, \\ x_1(0) = x_{10}, \quad x_2(0) = x_{20}. \end{cases} \quad (2.30)$$

Чтобы определить параметры k_1, k_2 и d , выведем уравнение, связывающее y и u . Для этого в (2.30) выразим x_1 и x_2 через y и u : $x_1 = y - du$, отсюда $x_2 = \dot{y} - d\dot{u} - k_1u$. В результате получаем уравнение для y и u :

$$\ddot{y} - d\ddot{u} - k_1\dot{u} = -a_0(y - du) - a_1(\dot{y} - d\dot{u} - k_1u) + k_2u.$$

Сгруппируем и приведем подобные:

$$\ddot{y} + a_1\dot{y} + a_0y = d\ddot{u} + (k_1 + a_1d)\dot{u} + (a_0d + a_1k_1 + k_2)u.$$

Это уравнение должно совпадать с исходным уравнением (2.28), т.е. $d = b_2$, $k_1 + a_1d = b_1$, $a_0d + a_1k_1 + k_2 = b_0$. Отсюда окончательные выражения:

$$\begin{cases} d = b_2, \\ k_1 = b_1 - a_1b_2, \\ k_2 = b_0 - a_0b_2 - a_1(b_1 - a_1b_2). \end{cases}$$

Таким образом, динамика у уравнения (2.28) и у системы уравнений (2.29) одинакова, однако если не совпадают начальные условия, то выходы все еще будут различны. Поэтому необходимы *условия согласования* начальных условий.

Повторно пользуясь выражениями $x_1 = y - du$ и $x_2 = \dot{y} - d\dot{u} - k_1u$, получим условия согласования

$$\begin{aligned} x_{10} &= y_0 - b_2u(0), \\ x_{20} &= y_1 - b_2\dot{u}(0) - (b_1 - a_1b_2)u(0). \end{aligned}$$

2.6.3 Переход от ПС к ПФ

Как вычислить ПФ, если система дана в виде указанном ниже?

$$\begin{cases} \dot{x} = Ax + bu, \\ y = cx. \end{cases}$$

Как и в случае с ОДУ n -го порядка, чтобы получить ПФ в изображениях по Лапласу, достаточно взять преобразование от всех уравнений при нулевых начальных условиях. Тогда в обозначениях $X(s) = \mathcal{L}\{x(t)\}$, $Y(s) = \mathcal{L}\{y(t)\}$, $U(s) = \mathcal{L}\{u(t)\}$ получим

$$\begin{cases} Xs = AX + bU, \\ Y = cX, \end{cases}$$

откуда получаем $X(s) = (sI - A)^{-1}bU(s)$ и $Y(s) = c(sI - A)^{-1}bU(s)$. Последнее соотношение по определению ПФ означает, что

$$W(s) = c(sI - A)^{-1}b = \frac{\beta(s)}{\alpha(s)}.$$

2.6.4 Невырожденное преобразование вектора состояния в ПС. Инвариантность.

Запись в пространстве состояний содержит “внутреннюю” переменную $x(t)$, фазовый вектор. Это даёт возможность выбирать эту переменную в некоторых пределах, например, от x можно перейти к $z = Mx$, где $\det M \neq 0$, $M \in \mathbb{R}^{n \times n}$. При этом выход y и вход u системы не изменятся, но изменятся матрицы A , b и c . Домножив первое уравнение на M и сделав замену $x = M^{-1}z$, получим:

$$\begin{cases} \dot{z} = MAM^{-1}z + Mbu, \\ y = cM^{-1}z. \end{cases}$$

В новом фазовом пространстве имеем

$$\begin{cases} \dot{z} = \bar{A}z + \bar{b}u, \\ y = \bar{c}z, \end{cases}$$

где $\bar{A} = MAM^{-1}$, $\bar{b} = Mb$ и $\bar{c} = cM^{-1}$.

Вычислим ПФ в новом фазовом пространстве:

$$\begin{aligned} W(s) &= \bar{c}(sI - \bar{A})^{-1}\bar{b} = cM^{-1}(sI - MAM^{-1})^{-1}Mb = \\ &= cM^{-1}(sMM^{-1} - MAM^{-1})^{-1}Mb = cM^{-1}(M(sI - A)M^{-1})^{-1}Mb = \\ &= c(sI - A)^{-1}b. \end{aligned}$$

Это означает инвариантность ПФ относительно невырожденных преобразований в фазовом пространстве.

2.6.5 Формулы вычисления реакции системы

В ПС существует удобная формула для выражения реакции системы, которая опирается на формулу Коши для решения линейной системы уравнений. Для уравнения $\dot{x} = Ax + bu$, $x(0) = x_0$ она принимает вид

$$x(t) = e^{At}x_0 + \int_0^t e^{A(t-\tau)}bu(\tau)d\tau,$$

где $e^{At} = I + \frac{1}{1!}At + \frac{1}{2!}(At)^2 + \dots$ — матричная экспонента. Тогда реакция системы выражается как

$$y(t) = ce^{At}x_0 + c \int_0^t e^{A(t-\tau)}bu(\tau)d\tau.$$

Для ПФ выполнено $Y(s) = W(s)U(s)$. После применения обратного преобразования Лапласа при нулевых начальных условиях, $x_0 = 0$, к последнему соотношению получим

$$y(t) = \mathcal{L}^{-1}\{W(s)U(s)\} = \int_0^t \omega(t - \tau)u(\tau)d\tau.$$

Таким образом, свертка весовой функции и входного воздействия равна реакции системы.

2.6.6 Переход от ПС к временным функциям

Для ПФ выполнено $Y(s) = W(s)U(s)$. После применения обратного преобразования Лапласа при нулевых начальных условиях, $x_0 = 0$, к последнему соотношению получим

$$y(t) = \mathcal{L}^{-1}\{W(s)U(s)\} = \int_0^t \omega(t - \tau)u(\tau)d\tau.$$

Таким образом, свертка весовой функции и входного воздействия равна реакции системы.