

Wydział Elektroniki i Technik Informacyjnych
Politechnika Warszawska

Projektowanie układów sterowania
(projekt grupowy)

Sprawozdanie z projektu nr 4

Bartłomiej Boczek, Aleksander Piotrowski, Łukasz Śmigielski

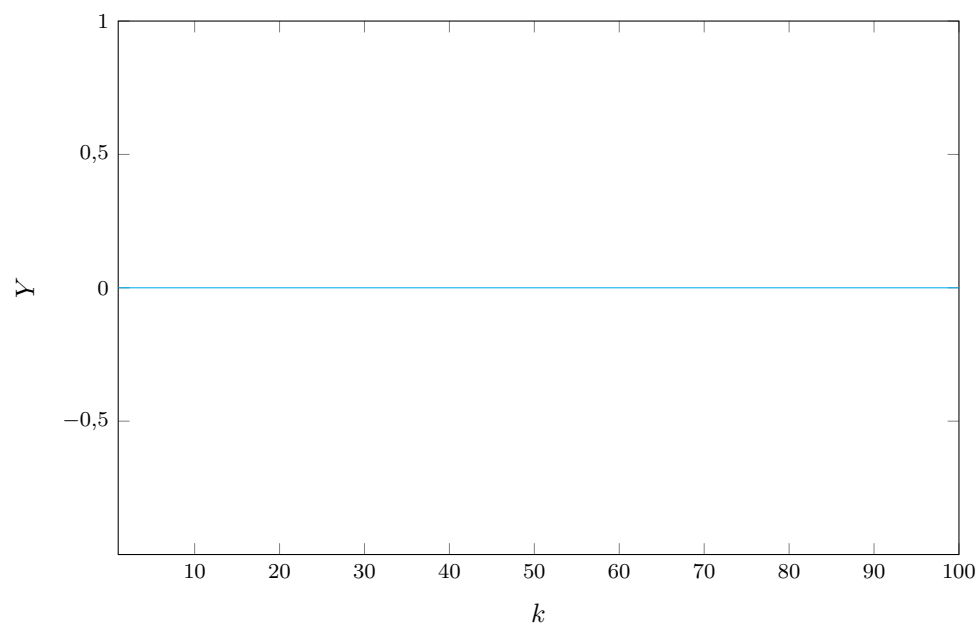
Warszawa, 7 maja 2017

Spis treści

1. Punkt 1	2
2. Punkt 2	3
3. Punkt 3 i 4	5

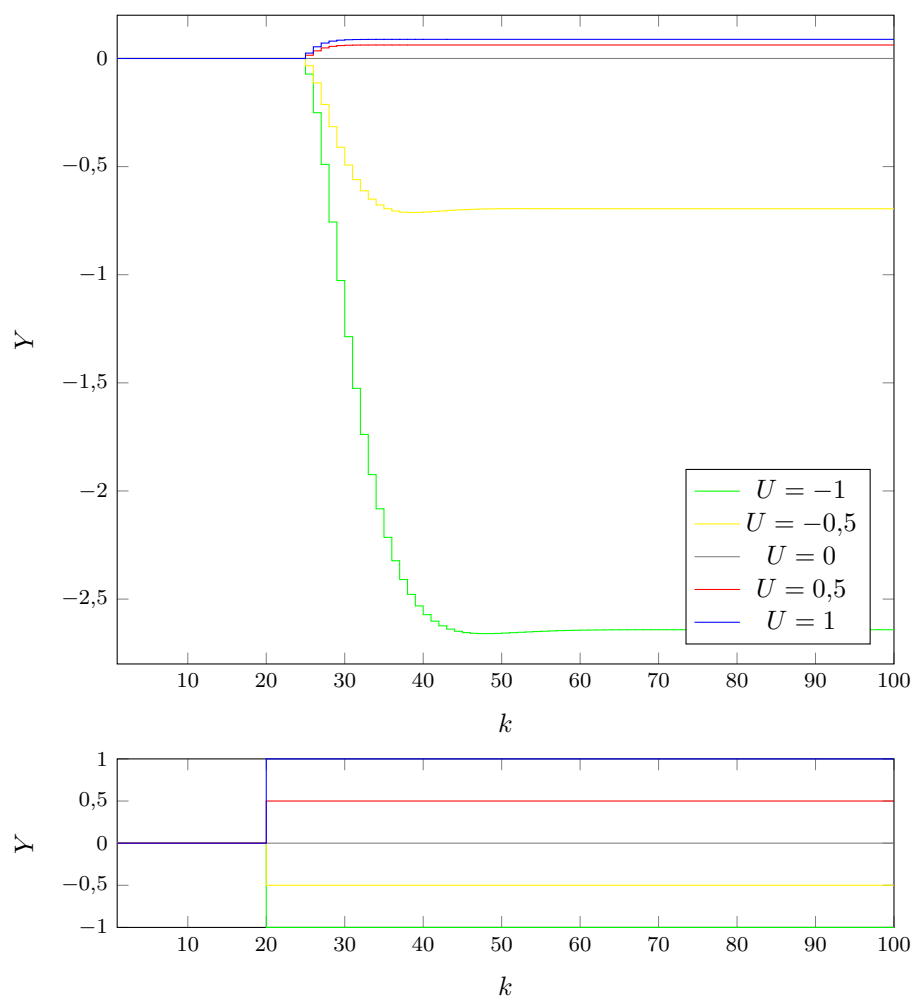
1. Punkt 1

Punkt pracy jest poprawny, obiekt nie zmienia swojego stanu przy podaniu U_{pp}

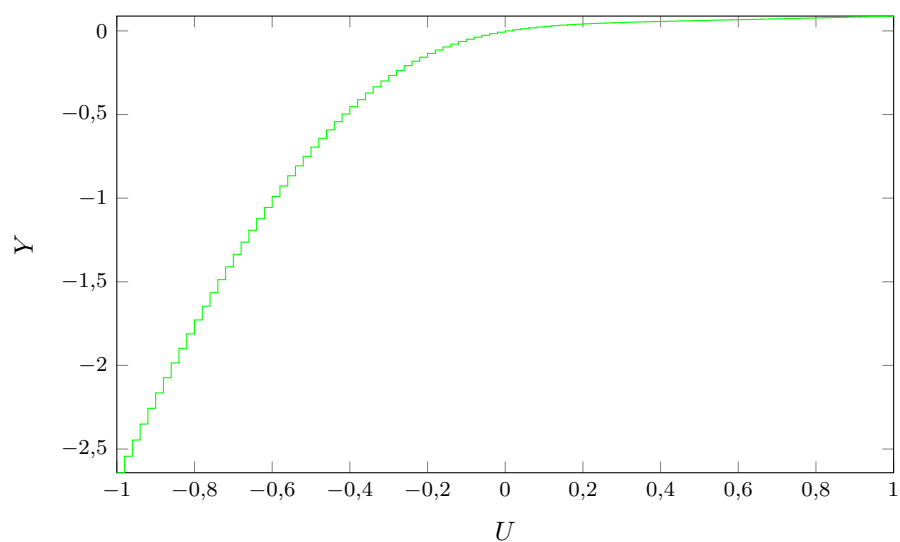


Rys. 1.1. Punkt pracy

2. Punkt 2



Rys. 2.1. Odpowiedzi skokowe procesu dla pięciu różnych zmian sygnału sterującego



Rys. 2.2. Charakterystyka statyczna

Właściwości statyczne obiektu nie są w całościowym ujęciu- względem dziedziny U - liniowe. Charakterystyka statyczna to złożenie dwóch prostych, pierwszej szybko rosnącej, drugiej bardzo wolno, niemal stale, z punktem przegięcia w okolicach $-0,1(u)$ Właściwości dynamiczne obiektu: układ jest stabilny, ma opóźnienie w ilości 5 chwil k , ma jedną lub dwie inercje; wszystkie te cechy dynamiczne można uznać za w przybliżeniu liniowe.

3. Punkt 3 i 4

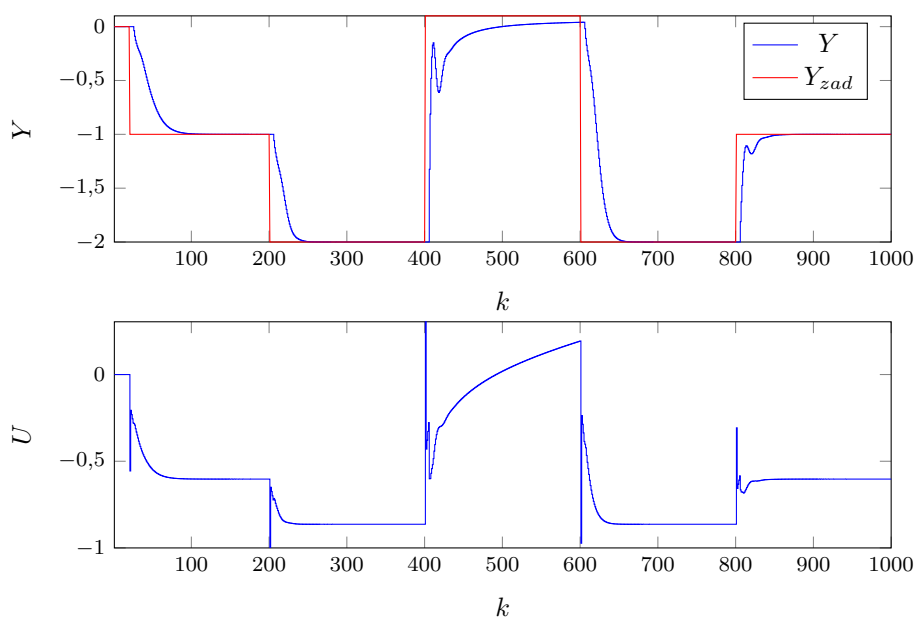
Symulacja trwa 1000 chwil. Skoki:

- $k=21$, $y_{\text{zad}} = -1$
- $k=201$, $y_{\text{zad}} = -2$
- $k=401$, $y_{\text{zad}} = -0,1$
- $k=601$, $y_{\text{zad}} = -2$
- $k=801$, $y_{\text{zad}} = -1$

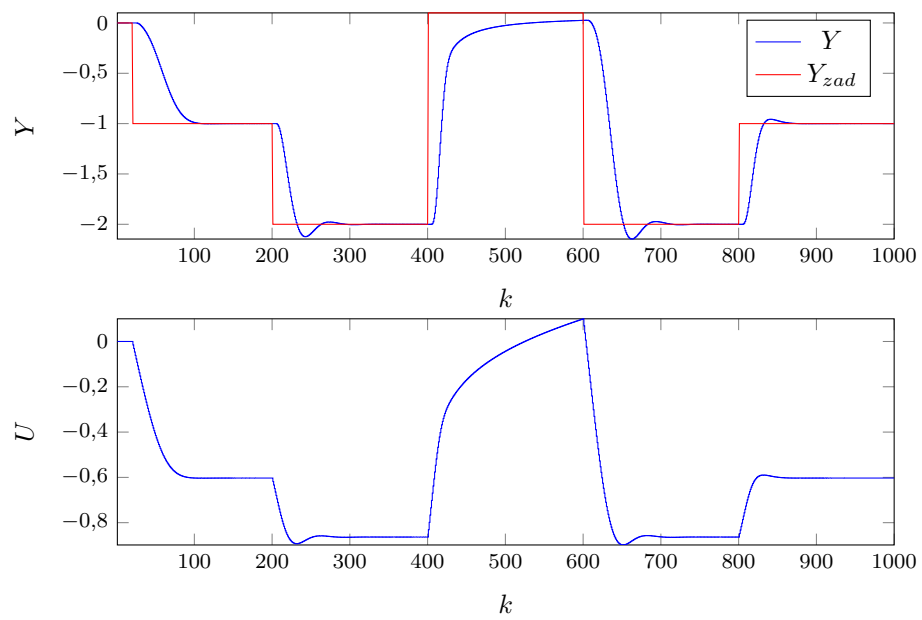
PID: błąd $E = 133,2526$, parametry: $K=0,17$; $T_i=3,5$; $T_d=1,1$;
DMC: błąd $E = 236.8488$, parametry: $D=N=N_u=50$; $\lambda=250$;
Parametry dobrane eksperymentalnie.

Widzimy że dla skoków wartości zadanej zawierających się w pierwszej, szybszej części charakterystyki statycznej regulatory działają dużo lepiej niż w przypadku skoków zawierających się w drugiej, bardzo wolnej części charakterystyki. 200 chwil k to za mało aby obiekt osiągnął wartość zadaną podczas gdy osiągnięcie "szybszej" wartości zadanej zajmuje mu kilkadziesiąt chwil.

Strojenie liniowego regulatora w tym przypadku przy pomocy optymalizatorów zapewne dałoby lepszy efekt, ale nadal nieliniowość obiektu mocno by "dokuczała" i nie byłaby to tak dobra regulacja jak w przypadku obiektu liniowego.



Rys. 3.1. Przebiegi sygnałów dla PID

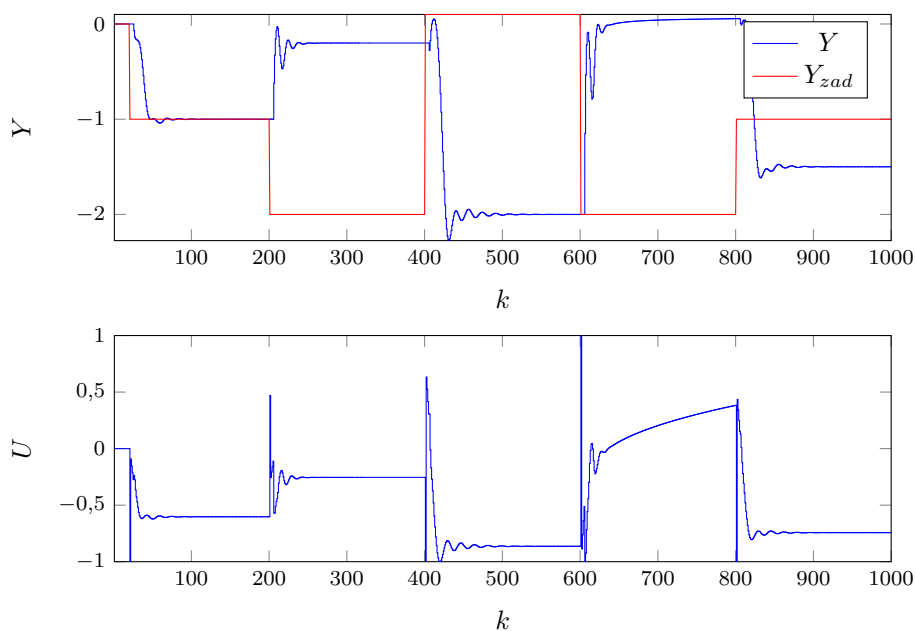


Rys. 3.2. Przebiegi sygnałów dla DMC

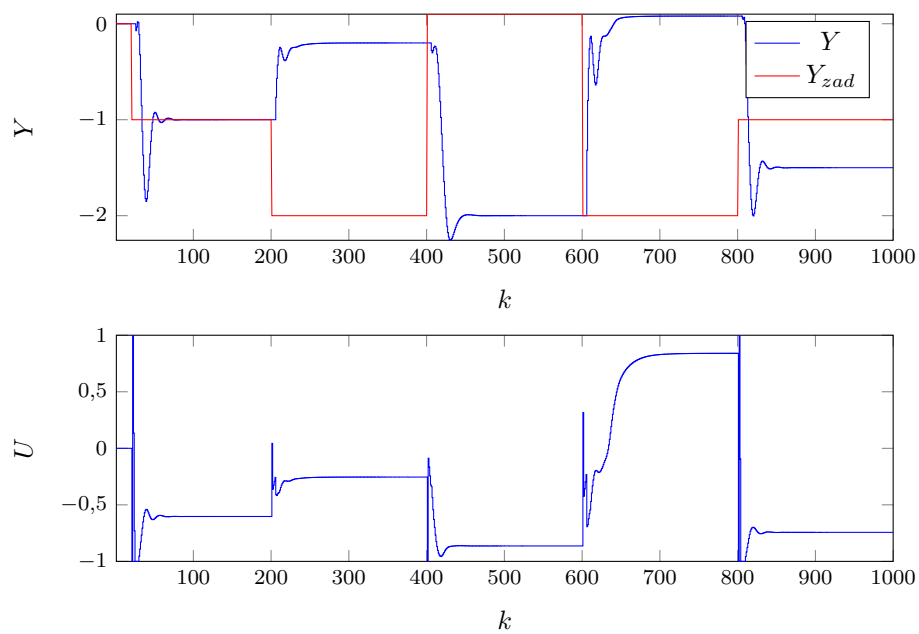
4. Punkt 5

błędy: 1 regulator $E = 159,1203$
2 regulatory $E = 126,4950$
3 regulatory $E = 129,3428$
4 regulatory $E = 121,9314$
5 regulatorów $E = 126,6583$

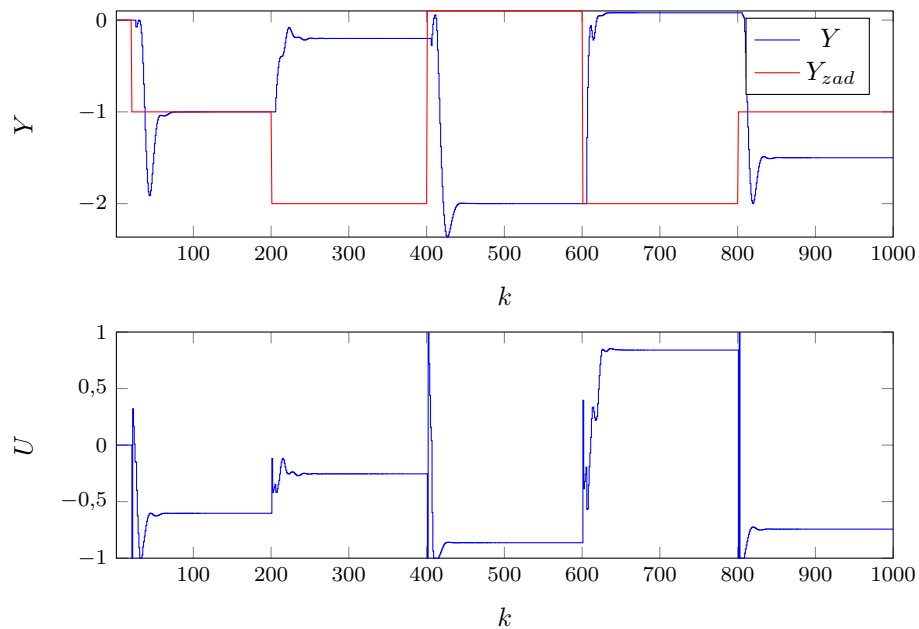
We wszystkich przypadkach poza pierwszym jakość regulacji jest lepsza zarówno pod względem wskaźnika E jak i jakości przebiegów. Regulatory rozmyte dobrze sobie radzą z nieliniowością obiektu, drobne wachania błędu względem liczby regulatorów lokalnych wynikają z niedokładnego podzielenia dziedziny U pomiędzy funkcje przynależności. Rozmyty regulator z jednym regulatorem lokalnym kiepsko radzi sobie z wolniejszą częścią charakterystyki statycznej obiektu; 200 chwil k ledwo wystarcza aby obiekt osiągnął wartość zadaną. Dobieranie parametrów regulatorów lokalnych odbyło się przy pomocy optymalizatora 'ga'.



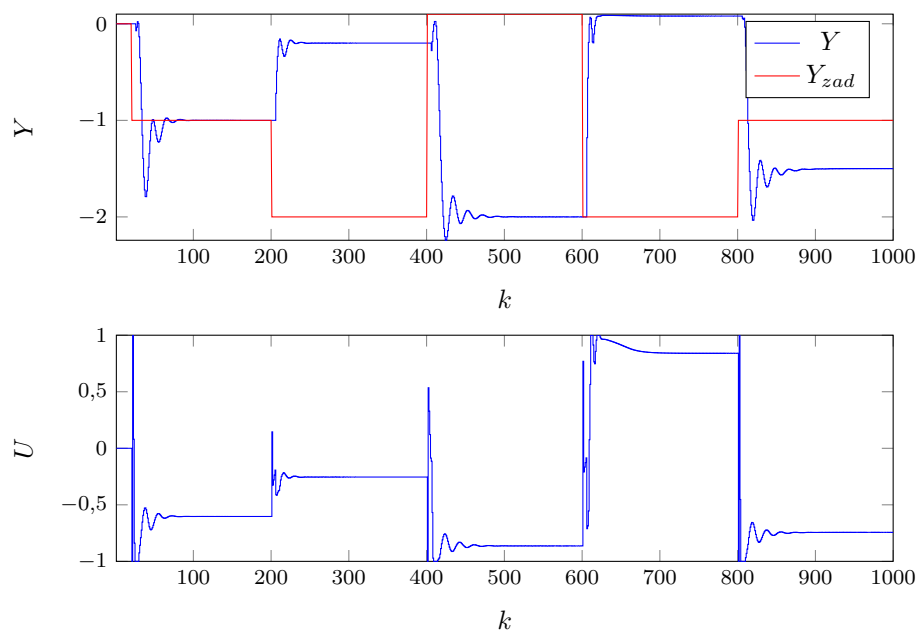
Rys. 4.1. Przebiegi sygnałów dla 1 regulatora



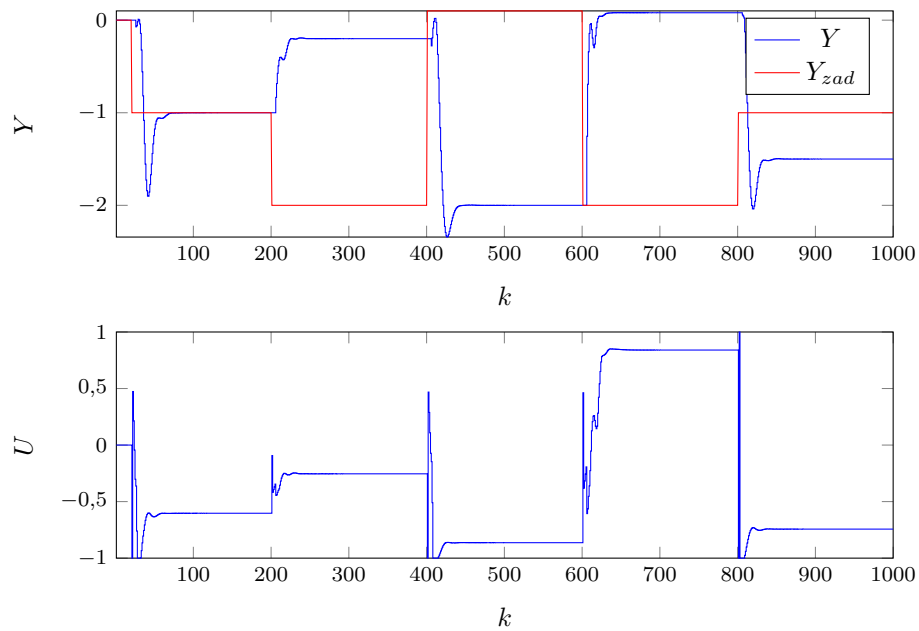
Rys. 4.2. Przebiegi sygnałów dla 2 regulatorów



Rys. 4.3. Przebiegi sygnałów dla 3 regulatorów



Rys. 4.4. Przebiegi sygnałów dla 4 regulatorów



Rys. 4.5. Przebiegi sygnałów dla 5 regulatorów