**Praktikum Automatisierungstechnik**

Wintersemester 2016/2017

Protokoll zum

**Versuch 1: Inverses Pendel**

der Gruppe 5

|  |  |
| --- | --- |
| Xiaoyu | Xie |
| Shaochen | Qian |
| Jun | Lou |

Tag der Versuchsdurchführung: 22 November 2016

Tag der Versuchsdurchführung: 29 November 2016

Hiermit versichern wir, dass wir dieses Protokoll selbstständig angefertigt haben.

Karlsruhe,

Inhaltsverzeichnis

1. Einleitung und Versuchsaufbau

2. Modellierung und Analyse der ereignisdiskreten Systeme

3. Implementierung in Speicherprogrammierbaren Steuerungen

4. Aufgaben

Aufgabe 1

(a) Modellieren Sie das IPC mit Hilfe des Lagrange-Formalismus

1. unter Vernachlässigung des Trägheitsmoments des Pendelstabs;

2. unter Berücksichtigung des Trägheitsmoments des Pendelstabs;

(b) Implementieren Sie die beiden Modelle des IPCs in MATLAB/SIMULINK.

(c) Vergleichen Sie beide Modelle und wählen Sie hierzu geeignete Eingangssignale.

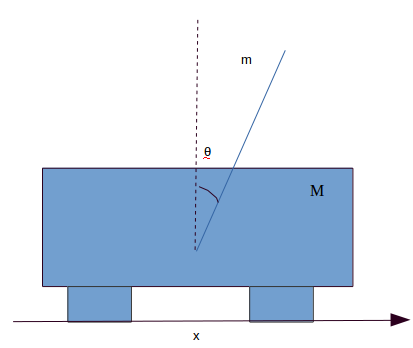


Abbildung 4.1 Modell des Inversen Pendels

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  | Variablenname | Größe |
| Mass des Schlittens |  |  |
| Mass des Stabes |  |  |
| Länge des Stabes |  |  |
| Trägheitsmoment des Stabes bei Drehung um die zweizählige Symmetrieachse |  |  |

Tabelle 4.1 Parametern des Inversen Pendels

**Antwort:**

(a) Verallgemeinerte Koordinaten:

Koordinaten des Massenpunkt des Stabes:,

Koodinate des Schlittens:

Geschwindigkeit des Massenpunkt des Stabes:,

Geschwindigkeit des Schlittens:

Kinetische Energie des gesamten Systems:

ohne Trägheitsmoment

mit Trägheitsmoment

Potentielle Energie des gesamten Systems:

Lagrange-Funktion:

Lagrange-Gleichungen:

(x Richtung)

(θ Richtung)

Durch Auslösen der Gleichungen erhalten wir die Bewegungsgleichung des Systems:

ohne Trägheitsmoment

mit Trägheitsmoment

(b)das System wird wie in Abbildung 4.1 im SIMULINK aufgebaut.

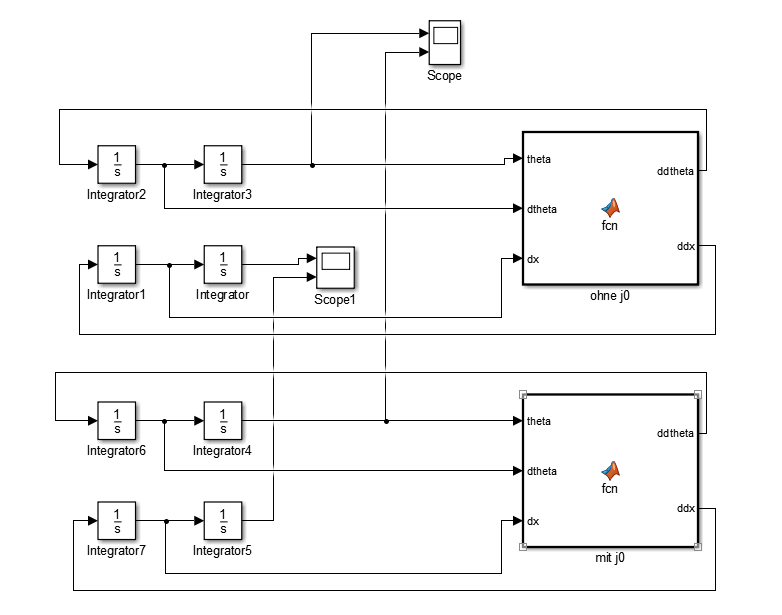


Abbildung 4.2 Diagram des Systems

In den Matlab-function Blocken **ohne j0** und **mit j0** stehen die Bewegungsgleichungen.

Zum Simulieren haben wir x mit dem Anfangswert 0, θ mit dem Anfangswert 1 gesetzt und F als 0 gesetzt.

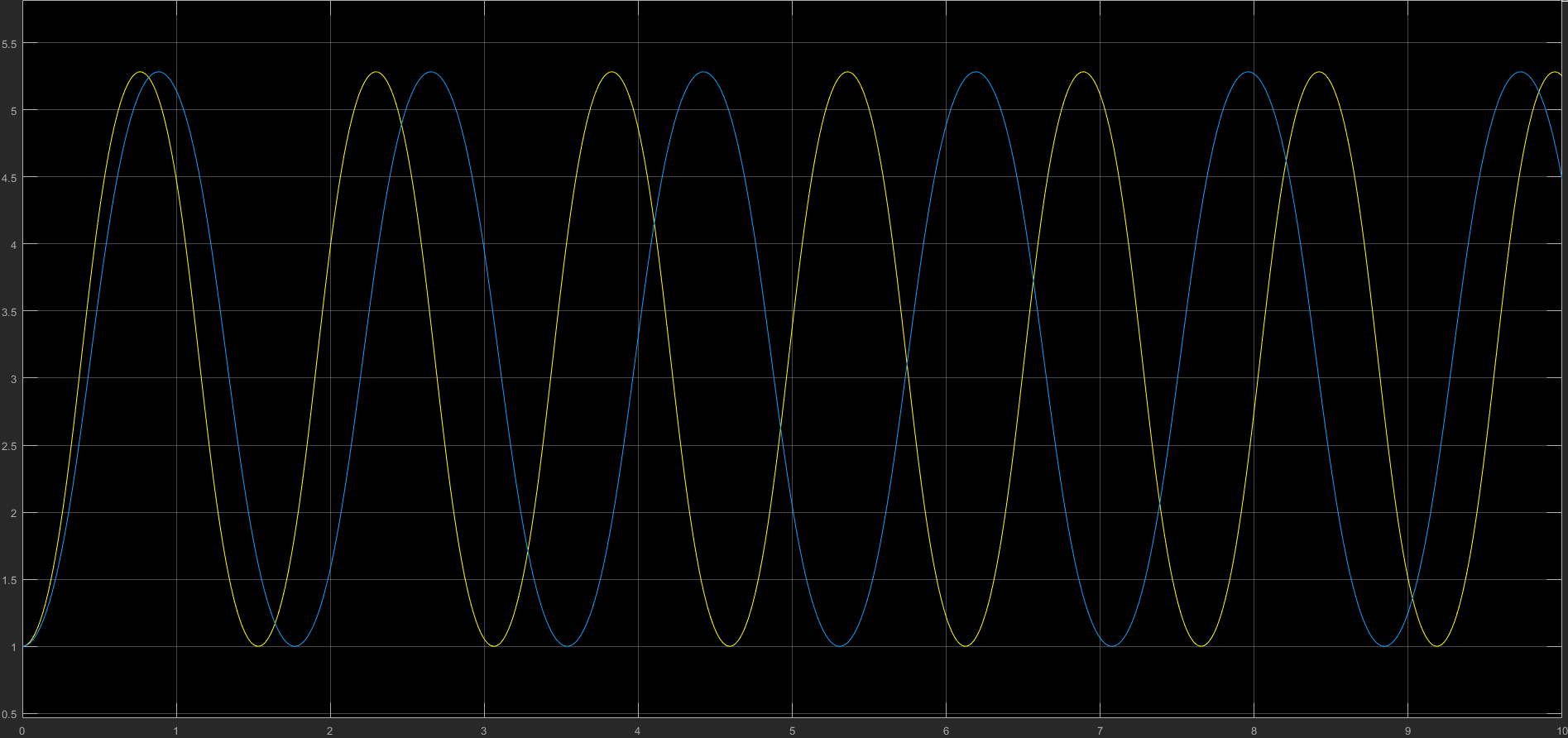
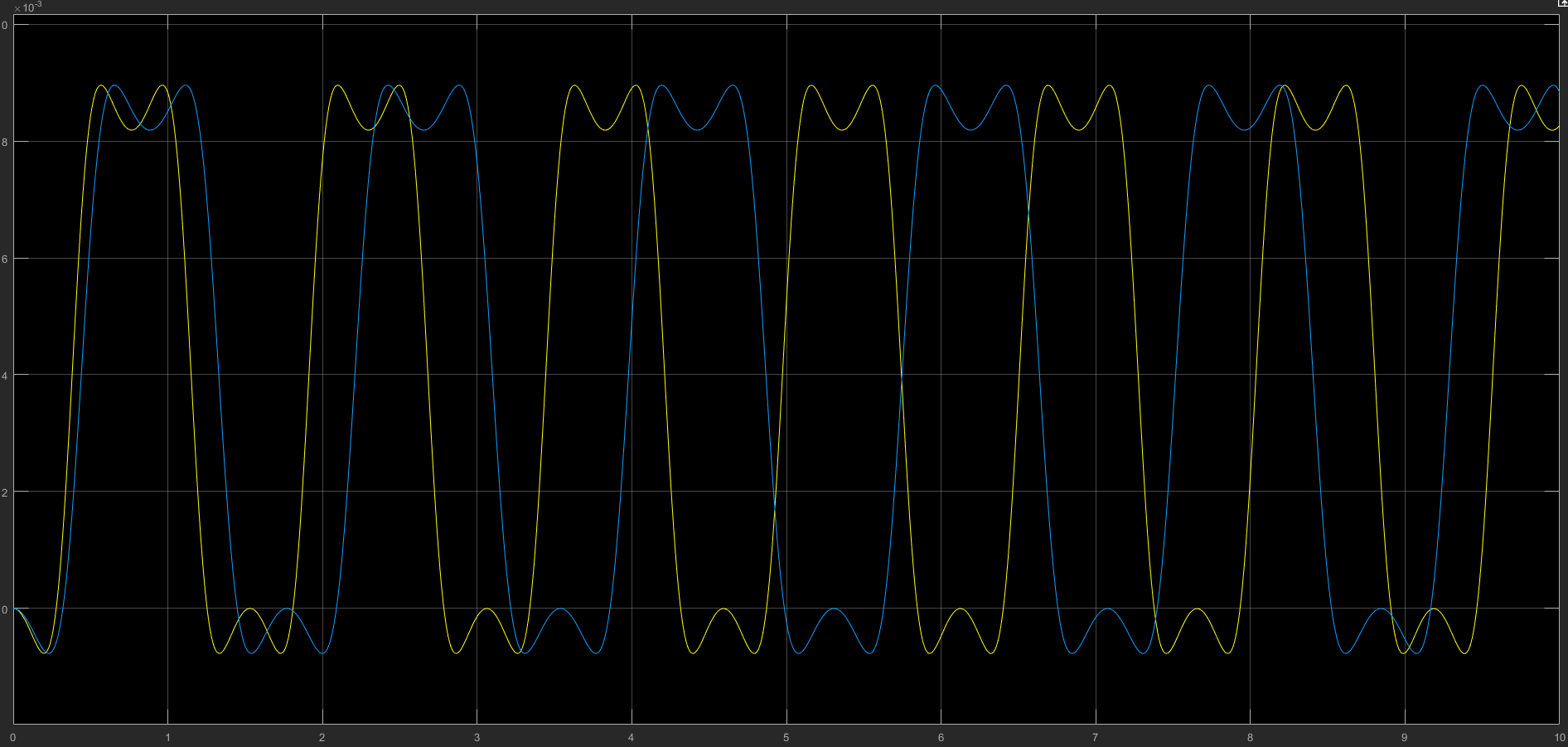
Ergebnis:**gelbe (ohne** **Trägheitsmoment) blau (mit Trägheitsmoment)**

Abbildung 4.3 Kurven des θ von beiden Fälle

Abbildung 4.4 Kurven des x von beiden Fälle

(3) Aus der zwei Bildungen können wir festlegen, dass die Frequenz des Zykluses größer ist, wenn das Trägheitsmoment vernachlässigt ist.

Aufgabe 2: Schätzung

(a) Berechnen Sie den im Grundlagenkapitel vorgestellten Beobachter für das IPC mit Hilfe von MATHEMATICA. Achten Sie hierbei darauf, dass Sie für alle , ,undnicht durch Null teilen.

(b) Implementieren und simulieren Sie den Beobachter in MATLAB/SIMULINK mit verschiedenen Polplatzierungen und wählen Sie geeignete Eingangssignale. Testen Sie den Beobachter mit verrauschten Messgrößen.

(c) Vergleichen Sie die verschieden parametrisierten Beobachter und wählen Sie den besten aus.

**Antwort:**

(a) Das Modell des IPCs unter Berücksichtigung des Trägheitsmoments des Pendelstabs:

5. Auftretende Probleme und Diskussion

6. Literatur