Динамические характеристики

Содержание

Классификация динамических характеристик

Классификация динамических характеристик

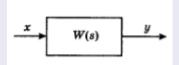
Для исследования систем автоматического регулирования часто используют прием анализа их свойств путем воздействия на систему каким-то типовым задающим или возмущающим воздействием. В качестве таких типовых воздействий в основном используют три типа:

- ступенчатое воздействие (функция Хевисайда);
- импульсное воздействие (функция Дирака);
- гармонинческое воздействие.

В соответствиии с этим вводят в рассмотрение понятие динамической характеристики, которая определяет свойства звена или системы при изменении во времени входных и выходных величин. Классификация динамических характеристик представлена на рисунке.



Временные характеристики представляют собой реацию звена или системы на типовые воздействия при нулевых начальных условиях. Пусть задано звено (система) с передаточной функцией W(s):



Переходная характеристика (функция) - это переходный процесс изменения выходной величины при единичном ступенчатом воздействии на входе при нулевых начальных условиях: x(t) = u(t), y(t) = h(t).

Поскольку $L(u(t))=rac{1}{s}$, то

$$L(y(t)) = L(h(t)) = H(s) = W(s) \cdot rac{1}{s}$$

Весовая (импульсная) характеристика (функция) - это переходный процесс изменения выходной величины при единичном импульсном входном воздействии и нулевых начальных условиях. Единичное импульсное воздействие определяется функцией Дирака

$$\delta(t) = egin{cases} 0, & ext{ecan} \ t
eq 0; \ \infty, & ext{ecan} \ t = 0. \end{cases}$$

 Π ри этом

$$\int_{-\infty}^{+\infty} \delta(t) dt = 1$$

Поскольку
$$\delta(t)=rac{du(t)}{dt}, L(\delta(t))=sL(u(t))=1$$
, то $L(y(t))=1\cdot W(s)=W(s)$

Поэтому импульсная характеристика w(t) определяется как:

$$y(t)=w(t)=rac{h(t)}{d(t)}$$

Преобразование Лапласа от импульсной характеристики равно передаточной функции самой системы:

$$L(w(t)) = W(s)$$

Рассмотрим примеры их использования.

Пример 1

Найти передаточную функцию системы по известной импульсной характеристике: $w(t) = 2 \cdot t$

Решение: поскольку L(w(t)) = W(s), то

$$W(s)=L(2\cdot t)=2L(t)=rac{2}{s^2}$$

Задание 1

Найти передаточную функцию системы по известной импульсной характеристике:

- w(t) = 10
- $ullet w(t) = rac{k}{T} e^{-rac{t}{T}}$
- $w(t) = 5t^2$

Пример 2

По известной передаточной функции найти переходную и импульсную характеристики:

$$W(s)=rac{k_1}{s}+k_2$$

Решение:

$$h(t) = L^{-1}\left(rac{W(s)}{s}
ight) = L^{-1}\left(rac{k_1}{s^2} + rac{k_2}{s}
ight) = k_1 \cdot L^{-1}\left(rac{1}{s^2}
ight) + k_2 \cdot L^{-1}\left(rac{1}{s}
ight) = k_1 \cdot t + k_2 \cdot u(t) \ w(t) = L^{-1}\left(W(s)
ight) = L^{-1}\left(rac{k_1}{s} + k_2
ight) = L^{-1}\left(rac{k_1}{s}
ight) + L^{-1}\left(k_2
ight) = \ w(t) = k_1 L^{-1}\left(rac{1}{s}
ight) + k_2 L^{-1}\left(1
ight) = k_1 u(t) + k_2 \delta(t)$$

С другой стороны,

$$w(t) = rac{dh(t)}{dt} = rac{d}{dt}\left(k_1\cdot t + k_2\cdot u(t)
ight) = k_1 u(t) + k_2 \delta(t)$$

Задание 2

По известной передаточной функции найти переходную и импульсную характеристики:

- $W(s) = \frac{4}{s} + \frac{5}{2s+1} + 2(4s+1)$
- $\bullet \ W(s) = k_1 + k_2 s + rac{k_3}{s}$

Частотные характеристики строятся при воздействии на систему синусоидальным входным сигналом:

$$x(t) = X_m \sin(\omega t + arphi_x)$$
 W(s) $y(t) = Y_m \sin(\omega t + arphi_y)$

Для получения частотных характеристик в передаточной функции системы делают мнемоническую замену:

$$W(s) o W(j\omega)$$

где $j=\sqrt{-1}$ - комплексная единица. Полученная таким образом характеристика $W(j\omega)$ и называется амплитудно-фазовой характеристикой.

При этом амплитудно-фазовую характеристику представляют в трех формах:

💶 прямоугольная форма:

$$W(j\omega) = P(\omega) + jQ(\omega)$$

💿 показательная форма:

$$W(j\omega) = A(\omega) \cdot e^{j\varphi(\omega)}$$

тригонометрическая форма:

$$W(j\omega) = A(\omega)(\cos(\varphi(\omega)) + j\sin(\varphi(\omega)))$$

Отдельные составляющие в разных формах амплитудно-фазовой характеристики также представляют интерес.

Если представить входные и выходные сигналы в комплексной форме: $\dot{X}(j\omega)=X_m e^{j(\omega\cdot t+\varphi_x)}, \dot{Y}(j\omega)=Y_m e^{j(\omega\cdot t+\varphi_y)},$ то

$$W(j\omega)=rac{\dot{Y}(j\omega)}{\dot{X}(j\omega)}=rac{Y_m}{X_m}e^{j(arphi_y-arphi_x)}$$

Выделяют следующие составляющие амплитудно-фазовой характеристики, которые рассматривают как самостоятельные характеристики:

• Амплитудно-частотная характеристика (AЧX) - это зависимость от частоты ω отношения амплитуды выходного сигнала к амплитуде входного сигнала:

$$A(\omega) = rac{Y_m(\omega)}{X_m(\omega)} = |W(j\omega)|$$

ullet Фазо-частотная характеристика(Φ ЧХ) - это зависимость разности (сдвига) фаз выходного и входного колебаний от частоты:

$$arphi(\omega) = arphi_y(\omega) - arphi_x(\omega)$$

• Вещественная частотная характеристика (ВЧХ):

$$P(\omega) = A(\omega)\cos(arphi(\omega))$$

• Мнимая частотная характеристика (МЧХ):

$$Q(\omega) = A(\omega) \sin(arphi(\omega))$$

Пример

Найти частотные характеристики апериодического звена:

$$W(s)=rac{k}{Ts+1}$$

Решение:

$$W(j\omega)=rac{k}{Tj\omega+1}=rac{k(Tj\omega-1)}{(Tj\omega+1)(Tj\omega-1)}=rac{k(Tj\omega-1)}{-T^2\omega^2-1}=rac{1}{T^2\omega^2+1}-jrac{kT\omega}{T^2\omega^2+1}$$

Вещественная частотная характеристика:

$$P(\omega)=rac{k}{T^2\omega^2+1}$$

Мнимая частотная характеристика:

$$Q(\omega) = -rac{kT\omega}{T^2\omega^2+1}$$

Амплитудно-частотная характеристика:

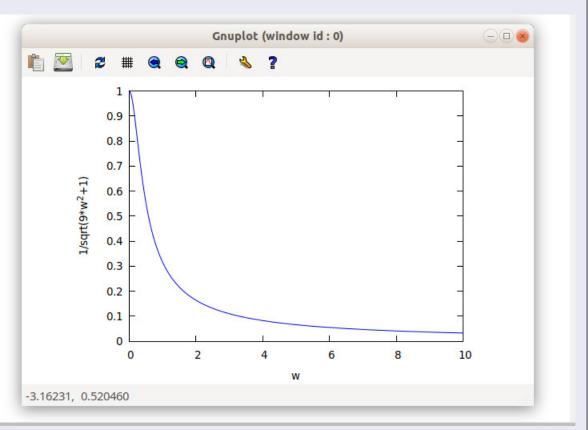
$$A(\omega) = \sqrt{P^2(\omega) + Q^2(\omega)} = \sqrt{\left(rac{k}{T^2\omega^2 + 1}
ight)^2 + \left(-rac{kT\omega}{T^2\omega^2 + 1}
ight)^2} = rac{k}{\sqrt{T^2\omega^2 + 1}}$$

Фазо-частотная характеристика:

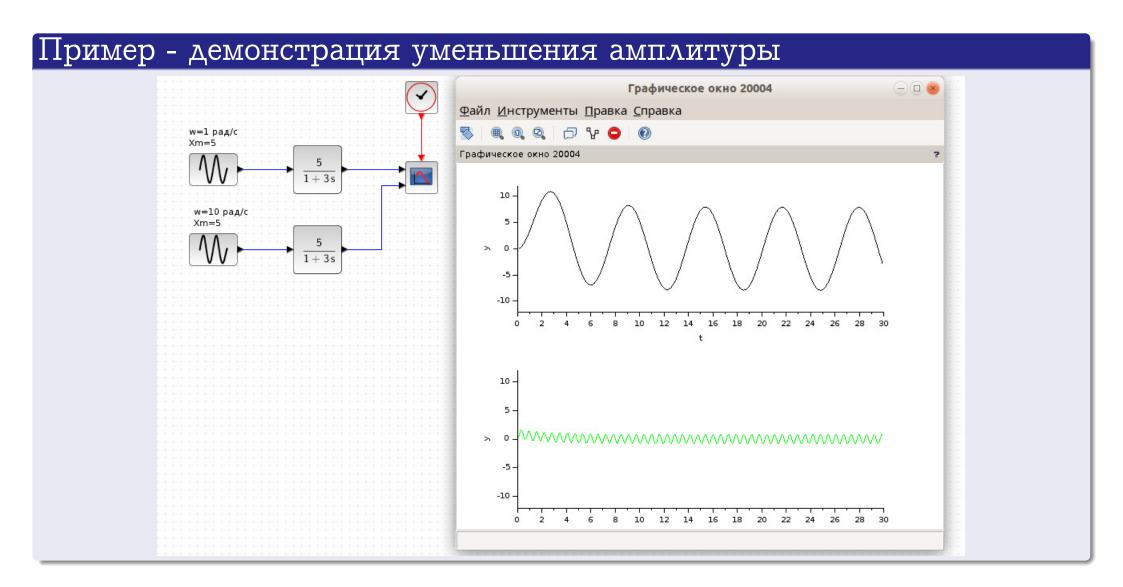
$$egin{aligned} arphi(\omega) &= \operatorname{arctg}\left(rac{Q(\omega)}{P(\omega)}
ight) = \operatorname{arctg}\left(rac{-rac{kT\omega}{T^2\omega^2+1}}{rac{k}{T^2\omega^2+1}}
ight) = \operatorname{arctg}(-T\omega) = -\operatorname{arctg}(T\omega) \end{aligned}$$

Пример - построение АЧХ

Построим график $A(\omega)$, задавшись T=3, k=1.



Из графика видно, что с увеличением частоты амплитуда выходного сигнала (при фиксированной амплитуде входного) быстро уменьшается. В этом смысле апериодическое звено является некоторым барьером - фильтром для высокочастотного сигнала.



Пример - построение ФЧХ (%i26) phi(w):=atan(-T*w); Gnuplot (window id: 0) $\varphi(w) := \arctan((-T) w)$ (%026)(%i27) plot2d(phi(w),[w,0,10]); -0.2(%027)[/tmp/maxout13322.gnuplot_pipe -0.4(%i28) -0.6atan(3*w) -0.8 -1 -1.2 -1.4-1.6 -1.87965, -0.255754

Из графика видно, что с увеличением частоты сдвиг по фазе между выходным и входным сигналами стремится к значению $-\frac{\pi}{2}$.

Пример - построение АФХ

```
(%i28) P(w):=k/(T^2*w^2+1)$Q(w):=-k*T*w/(T^2*w^2+1)$

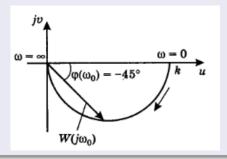
(%i30) plot2d([parametric, P(w), Q(w), [w, 0,100]])$

(%i31) []

Gnuplot (window id: 0)

-0.05
-0.1
-0.15
-0.1
-0.15
-0.3
-0.4
-0.45
-0.5
-0.1
-0.45
-0.5
-0.1
-0.45
-0.273004, -0.212946
```

 $A\Phi X$ инерционного звена расположена в четвертом квадранте и представляет собой полуокружность, построенную на отрезке [0,k] вещественной оси, как на своем диаметре. Середине $A\Phi X$ соответствует $\omega_0=\frac{1}{T}$



АФХ по передаточной функции

Задание 3

Задана передаточная функция $H(s) = \frac{3}{s+4}$, запишите АФХ в показательной и алгебраической форме.

Задание 4

Задано дифференциальное уравнение объекта управления $y^{''}(t)+4y^{'}(t)+4y(t)=3x(t)$, запишите АФХ в показательной и алгебраической форме.

АФХ по импульсной характеристике

Задание 5

Задана импульсная характеристика $w(t) = e^{-t}$, запишите АФХ в по-казательной и алгебраической форме.

Задание 6

Заданы передаточные функции звеньев: $H_1(s) = k, H_2(s) = \frac{4}{Ts}$. Записать частотные характеристики последовательного и параллельного соединений.

Задание 7

По физической моделе электрической цепи составить дифференциальное уравнение, перейти от него к передаточной функции, найти переходную функцию, импульсную характеристику, а также частотные характеристики: АФХ, АЧХ, ФЧХ. Смоделировать работу в среде scilab, построить полученные АФХ, АЧХ, ФЧХ.

