

Курсовая работа

Формирование контура управления зенитной ракетой.

Хромов Алексей 715а гр.

Постановка задачи.

Передаточная функция от команды управления к ускорению имеет вид:

$$W_{\text{кст}}(s) = \frac{1}{1 + 2\xi T_{\text{кст}} s + T_{\text{кст}}^2 s^2},$$

где $T_{\text{кст}} = 0,1 \cdot N[\text{с}]$; $\xi = 0,7$; $N = 8$ (номер в журнале).

Основной критерий: максимальное быстродействие контура управления. Требуется определить:

1. Принципиальную структурную схему замкнутого контура.
2. Передаточные функции разомкнутого и замкнутого контуров управления. Астатизм контура. Характеристические частоты.
3. Коэффициенты ошибок: c_0, c_1, c_2, c_3 .
4. Логарифмические частотные характеристики разомкнутого и замкнутого контуров. Запасы по фазе и амплитуде. Частоту среза. Показатель колебательности.
5. Эффективную полосу пропускания.
6. Переходный процесс и весовую функцию. Характеристики переходного процесса.

Отчёт.

1. Принципиальная структурная схема замкнутого контура.

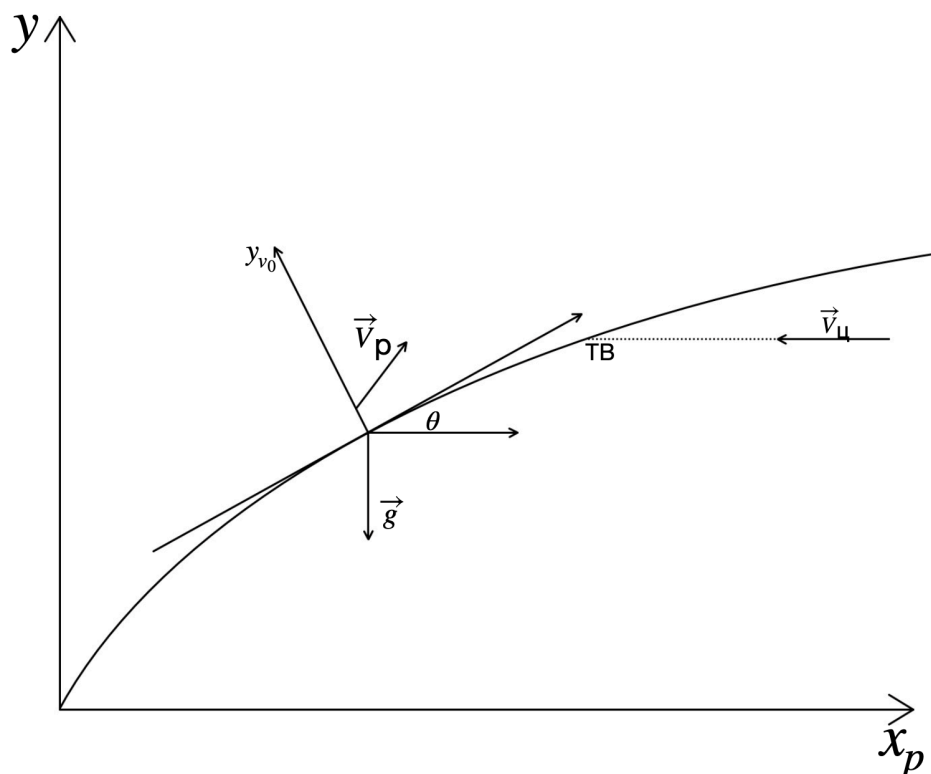


Рис. 1. График траектории полёта ракеты от точки старта до точки встречи.

$\vec{V}_ц$ - скорость цели; $\vec{V}_р$ - скорость ракеты; ТВ - точка встречи.

Для составления принципиальной схемы контура, воспользуемся вторым законом Ньютона, регулирующее поведение полёта объекта. На уровне схем в нашей модели будут присутствовать функция управления (Колебательное звено):

$$W_{\text{кст}}(s) = \frac{1}{1 + 2\xi T_{\text{кст}} s + T_{\text{кст}}^2 s^2},$$

форсирующее звено:

$$W_{\text{фор}}(s) = k \cdot (1 + Ts),$$

и обратная связь, включающая в себя кинематическое звено:

$$W_{\text{кин}}(s) = \frac{1}{s^2}.$$

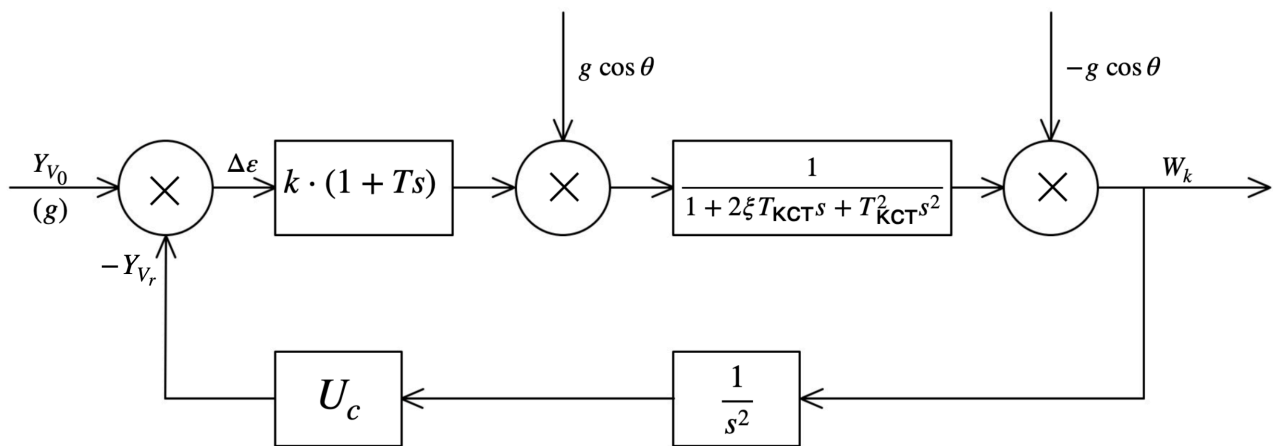


Рис. 2. Принципиальная структурная схема замкнутого контура.

Для дальнейших вычислений напомним модели наших звеньев:

```
# standard imports\n",
import os
import random
import numpy as np
import math

import matplotlib.pyplot as plt
%matplotlib inline

default_dpi = plt.rcParamsDefault['figure.dpi']
plt.rcParams['figure.dpi'] = default_dpi*1.6

PI = math.pi
```

```

xi = 0.7
N = 8
T_osc = 0.1 * N

def W_osc(s): #oscillating element
    return 1/(1+2*xi*T_osc*s+(T_osc**2)*(s**2))

def W_forc(s, k, T): #the forcing element
    return k*(1+T*s)

def W_kin(s): #the kinematic element
    return 1/(s**2)

```

2. Передаточные функции разомкнутого и замкнутого контуров управления. Астатизм контура. Характеристические частоты.

По свойствам передаточных функций наша, для разомкнутого контура, имеет вид:

$$W(s) = W_{\text{кст}}(s) \cdot W_{\text{фор}}(s) \cdot W_{\text{кин}}(s) = \frac{1}{1 + 2\xi T_{\text{кст}} s + T_{\text{кст}}^2 s^2} \cdot k \cdot (1 + Ts) \cdot \frac{1}{s^2}.$$

Для замкнутого контура:

$$W_k(s) = \frac{W(s)}{1 + W(s)} = \frac{k(1 + Ts)}{k(1 + Ts) + s^2 + 2\xi T_{\text{кст}} s^3 + T_{\text{кст}}^2 s^4}$$

Из $W_{\text{кин}}(s) \Rightarrow$ **астатизм второго порядка** передаточной функции контура управления.

Характеристическая частота: $\frac{1}{T_{\text{кин}}} = 1,25 \frac{\text{рад}}{\text{сек}}.$

```
print(1/T_osc, 'rad/sec')
```

```
1.25 rad/sec
```

```

def W(s, k, T):
    return W_osc(s)*W_forc(s, k, T)*W_kin(s)

def W_k(s, k, T):
    return W(s, k, T)/(1+W(s, k, T))

```

3. Коэффициенты ошибок: C_0, C_1, C_2, C_3 .

$$W_{\Delta\epsilon}(s) = \frac{1}{1 + W(s)};$$

$$\Delta\varepsilon(t) = \int_0^\infty K_{\Delta\varepsilon}(t)g(t-\tau) d\tau; \quad W_{\Delta\varepsilon}(s) = \int_0^\infty K_{\Delta\varepsilon}(t)e^{-st} dt;$$

$$g(t-\tau) = g(t) - \dot{g}(t)\tau + \frac{1}{2!}\ddot{g}(t)\tau^2;$$

$$\Delta\varepsilon(t) = g(t) \int_0^\infty K_{\Delta\varepsilon}(\tau) d\tau - \dot{g}(t) \int_0^\infty K_{\Delta\varepsilon}(\tau)\tau d\tau + \frac{1}{2!}\ddot{g}(t) \int_0^\infty K_{\Delta\varepsilon}(\tau)\tau^2 d\tau = C_1 g(t) + C_2 \dot{g}(t) - \frac{C_3}{2!}\ddot{g}(t);$$

$$C_0 = W_{\Delta\varepsilon}(s) \Big|_{s=0} = \frac{1}{1+W(s)} \Big|_{s=0} = 0;$$

$$C_1 = \frac{dW_{\Delta\varepsilon}(s)}{ds} \Big|_{s=0} = -\frac{1}{(1+W(s))^2} \cdot \frac{dW_{\Delta\varepsilon}(s)}{ds} \Big|_{s=0} = 0 \frac{\text{сек}}{\text{рад}}.$$

То что $C_0 = C_1 = 0$ следствие обратной интегральной связи, астатизма второго порядка.

$$C_2 = \frac{d^2 W_{\Delta\varepsilon}(s)}{ds^2} \Big|_{s=0} = \frac{2}{k};$$

$$C_3 = \frac{d^3 W_{\Delta\varepsilon}(s)}{ds^3} \Big|_{s=0} = \frac{2\xi T_{\text{кст}} - 2T}{k}.$$

Из пункта 4, где мы нашли T и k :

$$C_2 = 16 \frac{\text{сек}^2}{\text{рад}}.$$

```
'''
```

```
Warning: run the code only after finding the required values!!!
```

```
'''
```

```
print('C_2 = ', 2/k*100//1/100, '(sec^2)/(rad^2)')
```

```
C_2 = 16.0 (sec^2)/(rad^2)
```

$$C_3 = -55,05 \frac{\text{сек}^3}{\text{рад}}.$$

```
'''
```

```
Warning: run the code only after finding the required values!!!
```

```
'''
```

```
print('C_3 = ', (2*xi*T_osc-2*T)/k*100//1/100, '(sec^3)/(rad^3)')
```

```
C_3 = -55.05 (sec^3)/(rad^3)
```

4. Логарифмические частотные характеристики разомкнутого и замкнутого контуров. Запасы по фазе и амплитуде. Частоту среза. Показатель колебательности.

Построим логарифмическую частотную характеристику для разомкнутого контура:

```
'''
Warning: run the code only after finding the required values!!!
'''

w = []
data_W_abs = []
data_W_arg = []
for i in range(100000):
    w.append(math.log10((i+100)/10000))
    data_W = W(complex(0, (i+100)/10000), k, T)
    data_W_abs.append(20*math.log10(abs(data_W)))
    data_W_arg.append(math.atan(data_W.imag/data_W.real)*180/PI-180)

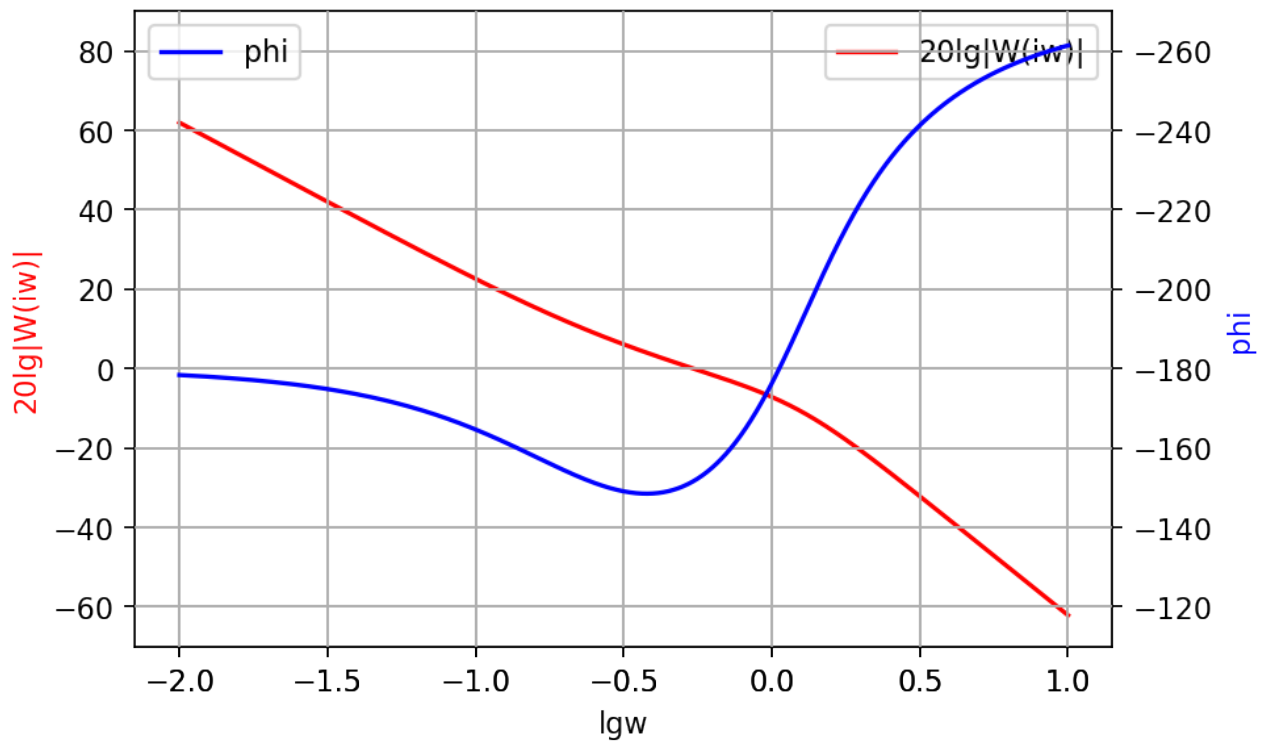
fig=plt.figure()

#fig.title('Logarithmic-frequency characteristics')
ax1=fig.add_subplot(111, label="1")
ax2=fig.add_subplot(111, label="2", frame_on=False)

ax1.plot(w, data_W_abs, label = u'20lg|W(iw)|', color="r")
ax1.set_xlabel("lgw")
ax1.set_ylabel("20lg|W(iw)|", color="r")
ax1.tick_params(axis='x')
ax1.tick_params(axis='y')
ax1.set_ylim(-70,90)
ax1.grid(True)
ax1.legend()

ax2.plot(w, data_W_arg, label = u'phi', color="b")
ax2.yaxis.tick_right()
ax2.set_ylabel('phi', color="b")
ax2.yaxis.set_label_position('right')
ax2.tick_params(axis='y')
ax2.set_ylim(-270,-110)
ax2.invert_yaxis()
ax2.grid(True)
ax2.legend()

plt.show()
```



1. Из повторного интегрирования в кинематическом звене $\Rightarrow -\pi/2 - \pi/2 = -\pi$ - начало графика частот;
2. Далее форсирующее звено вносит вклад $+\pi/2$;
3. В конце колебательное звено даёт $-\pi$ - итог $-3\pi/2$.

Характеристическая частота контура стабилизации:

$$w_{\text{кст}} = 1,25 \frac{\text{рад}}{\text{сек}}.$$

```
print(1/T_osc, 'rad/sec')
```

1.25 Hz

Частота среза и параметры форсирующего звена:

$$w_{\text{cp}} = \frac{1}{2sT_{\text{кст}}} \Rightarrow T = \frac{2}{w_{\text{cp}}} = 2T_{\text{cp}};$$

$$\frac{k}{w_{\text{cp}}^2 T w_{\text{cp}}} \approx 1; \quad k = \frac{w_{\text{cp}}}{T};$$

$$W(s) = \frac{1}{s^2} k(1 + Ts) \Rightarrow |W(w)| = \frac{1}{w^2} \sqrt{1 + w^2 T^2};$$

$$T = 5T_{\text{кст}} = 4 \text{ с}; \quad k = \frac{1}{12,5 * T_{\text{кст}}^2} = 0,125 \frac{\text{рад}}{\text{сек}^2}; \quad w_{\text{cp}} = \frac{2}{T} = 0,5 \frac{\text{рад}}{\text{сек}}.$$

```

'''
now you can run the code above
'''

T = 5*T_osc
k = 1/(12.5*T_osc**2)
w_cut = 2/T#cutoff frequency
print('T =',T*100//1/100,'sec')
print('k =',k*100//1/100,'rad/sec^2')
print('w_cut =',w_cut*100//1/100,'rad/sec')

```

```

T = 4.0 sec
k = 0.12 rad/sec^2
w_cut = 0.5 rad/sec

```

Найдём запас по фазе. Для этого посчитаем сдвиг форсирующего звена:

$$\Delta\psi_{\text{фр}} = \arctan w_{\text{ср}} T = 63,43^\circ.$$

Для колебательного звена:

$$\Delta\psi_{\text{кст}} = \arctan \frac{2\xi T_{\text{кст}} w_{\text{ср}}}{1 - w_{\text{ср}}^2 T_{\text{кст}}^2} = 33,69^\circ.$$

Тогда запас по фазе для контура управления:

$$\Delta\psi_{\text{кы}} = \Delta\psi_{\text{фр}} - \Delta\psi_{\text{кст}} = 29,74^\circ.$$

Мы достигли минимума значения - порога принятого на практике $\Delta\psi_{\text{кы}} \in [30^\circ; 60^\circ]$.

```

psi_forc = math.atan(w_cut*T)*180/PI
psi_osc = math.atan((2*xi*T_osc*w_cut)/(1-w_cut**2*T_osc**2))*180/PI
psi = psi_forc - psi_osc
print('psi_forc =',psi_forc*100//1/100,'°')
print('psi_osc =',psi_osc*100//1/100,'°')
print('psi =',psi*100//1/100,'°')

```

```

psi_forc = 63.43 °
psi_osc = 33.69 °
psi = 29.74 °

```

$$\Delta\psi_{\text{фр}}(w_{\text{ср}}) = -\Delta\psi_{\text{кст}}(w_{\text{кр}}) \Rightarrow w_{\text{кр}} = \frac{\sqrt{1-2\xi T_{\text{кст}}/T}}{T} = 0,212 \frac{\text{рад}}{\text{сек}};$$

Запас по амплитуде:

$$\Delta A_3 = -20 \lg \frac{k}{w_{\text{ср}}^2} \sqrt{\frac{1 + w_{\text{ср}}^2 T^2}{(1 - w_{\text{ср}}^2 T_{\text{кст}}^2)^2 + (2\xi T_{\text{кст}} w_{\text{ср}})^2}} = -11,24 \text{ дБ}.$$

На практике значение запаса по амплитуде $\Delta A_3 \in [6; 20] \text{ дБ}$.


```

w_cr = math.sqrt(1-2*xi*T_osc/T)/T#critical frequency
A_amp = -20* math.log10(k/(w_cr**2)*math.sqrt(
    (1+w_cr**2*T**2)/
    ((1-w_cr**2*T_osc**2)**2+(2*xi*T_osc*w_cr)**2)))#amplitude margin
print('w_cr = ',w_cr*1000//1/1000,'rad/sec')
print('A_amp = ', A_amp*100//1/100,'dB')

```

```

w_cr = 0.212 rad/sec
A_amp = -11.24 dB

```

Посчитаем показатель колебательности для контура управления. Для этого построим АЧХ замкнутого контура управления.

$$A(w) = \left| \frac{W(iw)}{1+W(iw)} \right| = |W_k(iw)|.$$

```

w = []
data_W_k_abs = []
max_W_k_abs=0

for i in range(100000):
    w.append((i+1)/10000)
    data_W_k = abs(W_k(complex(0, (i+1)/10000), k, T))
    data_W_k_abs.append(data_W_k)
    if data_W_k>max_W_k_abs:
        max_W_k_abs = data_W_k

print('max A = ',max_W_k_abs*100//1/100,'dB')

fig2=plt.figure()

#fig.title('Logarithmic-frequency characteristics')
ax1=fig2.add_subplot(111, label="1")

ax1.plot(w, data_W_k_abs, label = u'|W(iw)|', color="r")
ax1.set_xlabel("w")
ax1.set_ylabel("|W(iw)|", color="r")
ax1.tick_params(axis='x')
ax1.tick_params(axis='y')
ax1.set_xlim(0,4)
ax1.set_ylim(0,2.5)
ax1.grid(True)
ax1.legend()

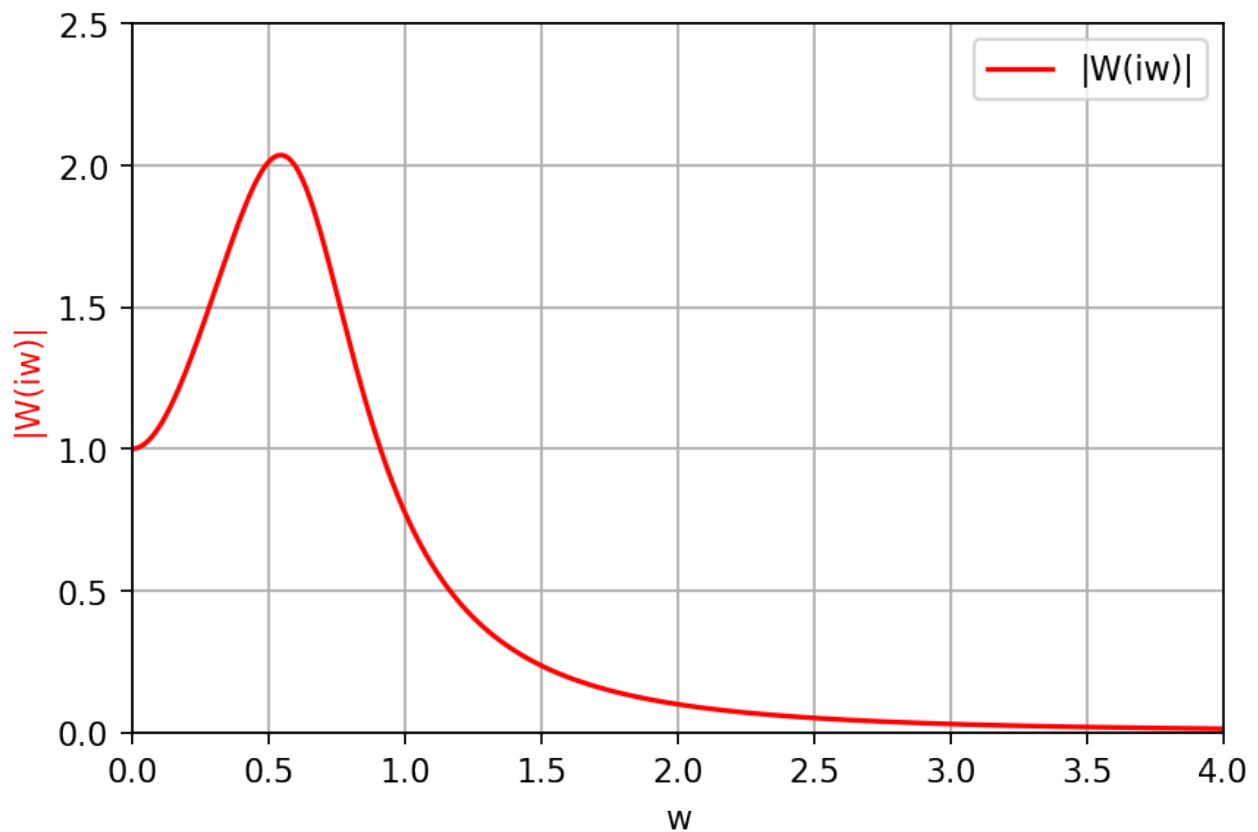
plt.show()

```

```

max A = 2.03 dB

```



Из графика $A_{\max} \approx 2$. Показатель колебательности:

$$M = \frac{A_{\max}}{A(0)} \approx \frac{2}{1} = 2.$$

Это намного выше рекомендуемого граничного значения колебательности для контура управления. Должно быть $M < 1,3 - 1,7$.

Так как технически на практике элементы колебательного звена трудно заменимы, будем регулировать форсирующее звено.

Для любых параметров k и T нашего форсирующего звена верно, что $A(0) = 1$. Так что $M = |A_{\max}|$.

Исследуем зависимость $A_{\max}(T)$ и $A_{\max}(k)$, где T, k - параметры нашего форсирующего звена.

Для начала найдем все максимумы при варьировании T , и построим график $A_{\max}(T)$, чтобы пронаблюдать зависимость. Если мы найдём какие-то T , при которых $A_{\max}(T)$ меньше наших порогов, то выведем эти значения.

```
limit_M1 = 1.7
limit_M2 = 1.3
max_W_k_abs=0
data_max_W_k_abs = []
data_var_T = []
min_max_W_k_abs = 10
T_save = 0

for var_T in range(100):
    max_W_k_abs=0

    for i in range(100000):
```

```

data_W_k = abs(W_k(complex(0, (i+1)/10000), k, var_T/10))
if data_W_k>max_W_k_abs:
    max_W_k_abs = data_W_k

data_max_W_k_abs.append(max_W_k_abs)
data_var_T.append(var_T/10)

if min_max_W_k_abs > max_W_k_abs:
    min_max_W_k_abs = max_W_k_abs
    T_save = var_T/10

if max_W_k_abs < limit_M2:
    print('M = max_W_k_abs',max_W_k_abs,'var_T = ', var_T/10,'sec')
else:
    if max_W_k_abs < limit_M1:
        print('M = max_W_k_abs',max_W_k_abs,'var_T = ', var_T/10,'sec')

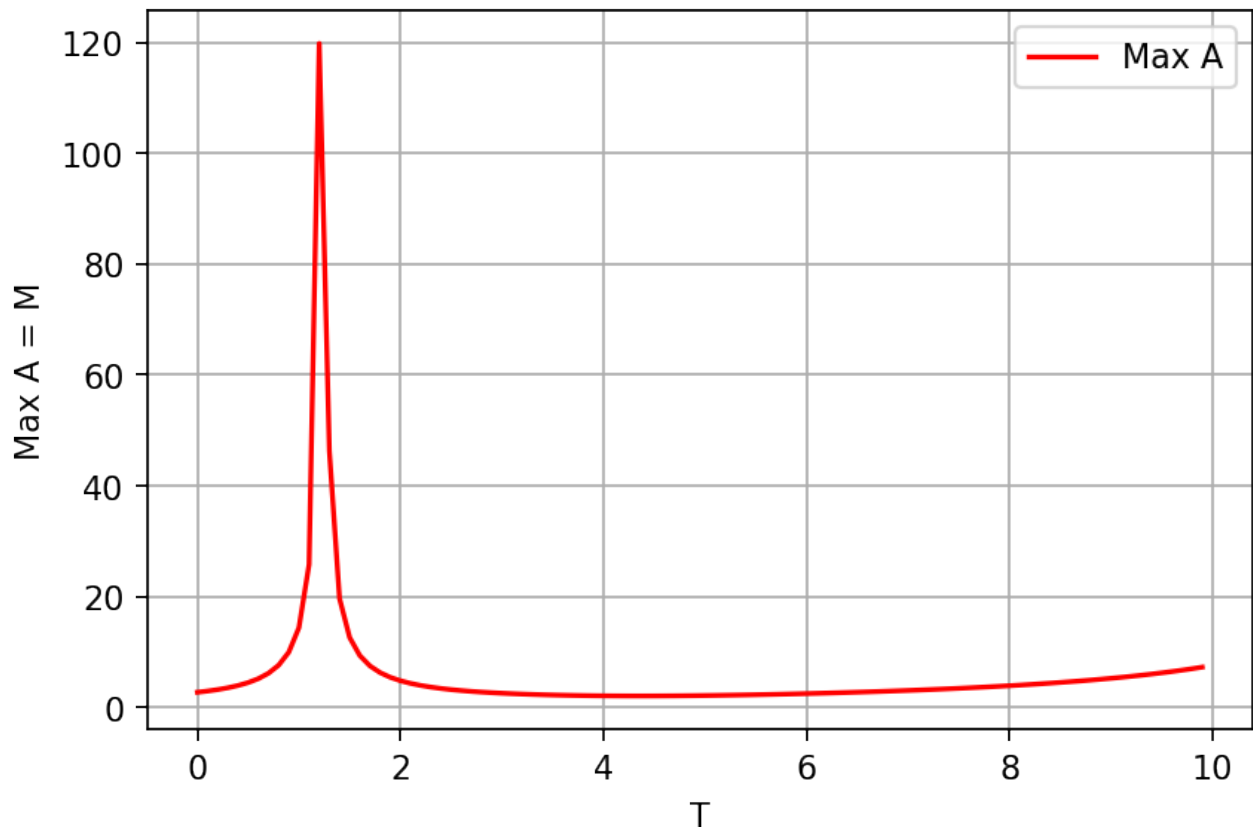
print('min M = ', min_max_W_k_abs, 'T = ', T_save)
plt.ylabel('Max A = M')
plt.xlabel('T')
plt.plot(data_var_T, data_max_W_k_abs, label = u'Max A', color = 'r')
plt.legend()
plt.grid(True)
plt.show()

```

```

min M = 2.0100608088252883 T = 4.3

```



Мы видим, что варьирование параметра T не улучшило ситуации, что минимальное значение показателя колебательности равно 2,01 при $T = 4,3$ с. Заметим, что наше расчетное значение $T = 4,0$ с, то есть мы можем улучшить значение M изменив наш параметр T до 4,3 с.

Теперь будем изменять k и построим зависимость $|A_{\max}(k)|$:

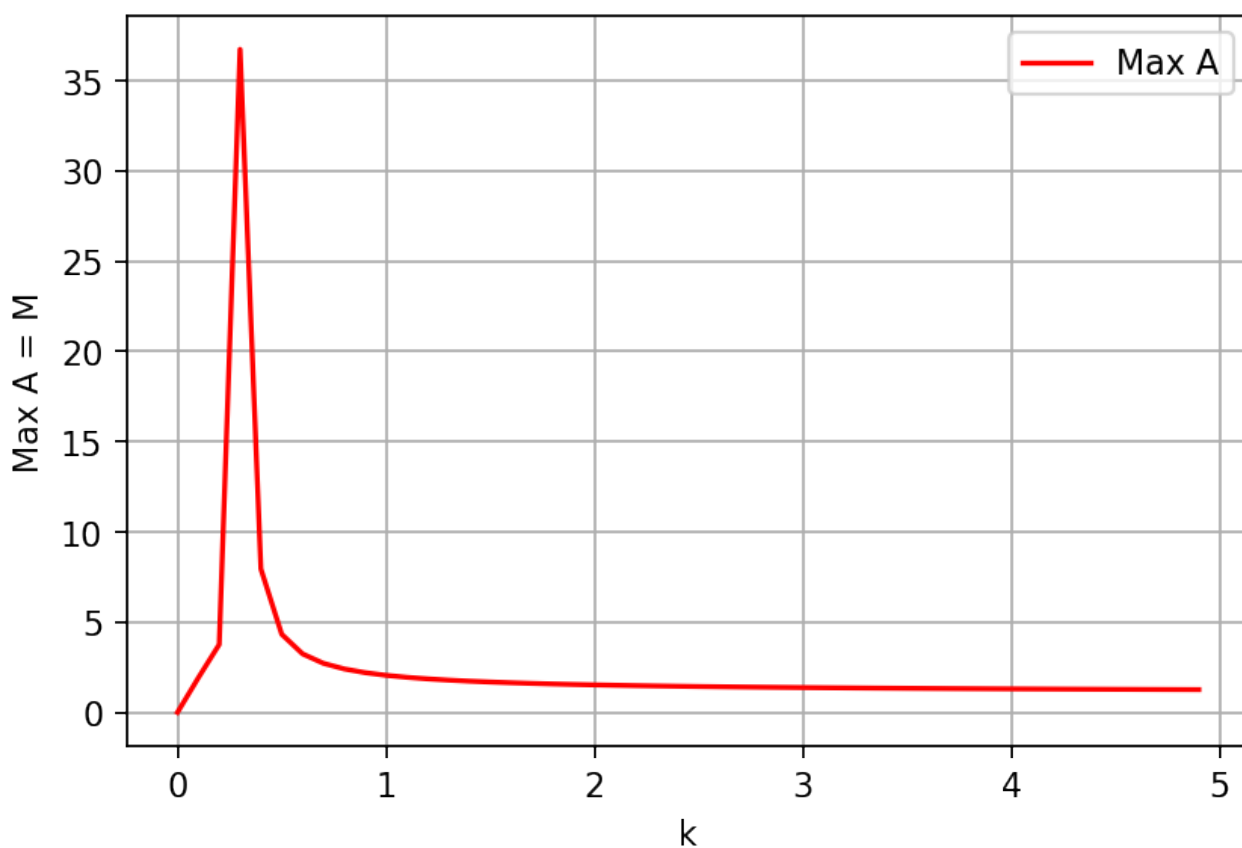
```
max_W_k_abs=0
data_max_W_k_abs = []
data_var_k = []

for var_k in range(50):
    max_W_k_abs=0
    for i in range(100000):
        data_W_k = abs(W_k(complex(0, (i+1)/10000), var_k/10, T))
        if data_W_k>max_W_k_abs:
            max_W_k_abs = data_W_k
    data_max_W_k_abs.append(max_W_k_abs)
    data_var_k.append(var_k/10)
    if max_W_k_abs < limit_M2:
        print('M = max_W_k_abs',max_W_k_abs*100//1/100,'var_k = ',
var_k/10,'rad/sec^2')
    # else:
    #     if max_W_k_abs < limit_M1:
    #         print('M = max_W_k_abs',max_W_k_abs,'var_k = ', var_k/10,'rad/sec^2')

plt.ylabel('Max A = M')
plt.xlabel('k')
plt.plot(data_var_k, data_max_W_k_abs, label = u'Max A', color = 'r')
plt.legend()
```

```
plt.grid(True)
plt.show()
```

```
M = max_W_k_abs 0.0 var_k = 0.0 rad/sec^2
M = max_W_k_abs 1.29 var_k = 4.1 rad/sec^2
M = max_W_k_abs 1.29 var_k = 4.2 rad/sec^2
M = max_W_k_abs 1.28 var_k = 4.3 rad/sec^2
M = max_W_k_abs 1.28 var_k = 4.4 rad/sec^2
M = max_W_k_abs 1.27 var_k = 4.5 rad/sec^2
M = max_W_k_abs 1.27 var_k = 4.6 rad/sec^2
M = max_W_k_abs 1.26 var_k = 4.7 rad/sec^2
M = max_W_k_abs 1.26 var_k = 4.8 rad/sec^2
M = max_W_k_abs 1.26 var_k = 4.9 rad/sec^2
```



Моделирование показало нам, что начиная с $k = 4,1 \frac{\text{рад}}{\text{сек}^2}$ значение $M < 1,3$ и продолжает убывать с ростом k . Например:

$$M = 1.29; \quad k = 4,1 \frac{\text{рад}}{\text{сек}^2};$$

$$M = 1.28; \quad k = 4,3 \frac{\text{рад}}{\text{сек}^2};$$

$$M = 1.27; \quad k = 4,5 \frac{\text{рад}}{\text{сек}^2};$$

...

5. Эффективная полоса пропускания.

Формула ширины полосы пропускания:

$$w_{\phi} = \int_0^{\infty} \frac{|W(iw)|^2}{W^2(0)} dw;$$

В нашем случае $W^2(0) = 1$:

$$w_{\phi} = \int_0^{\infty} |W(iw)|^2 dw;$$

```
w = []
data_W_k_abs = []
key = 1
for i in range(100000):
    w.append((i+1)/10000)
    data_W_k = abs(W_k(complex(0, (i+1)/10000), k, T))**2/2
    data_W_k_abs.append(data_W_k)
    if (data_W_k < 0.5)&(key):
        print('w =', (i+1)/10000*1000//1/1000, 'rad/sec')
        key = 0

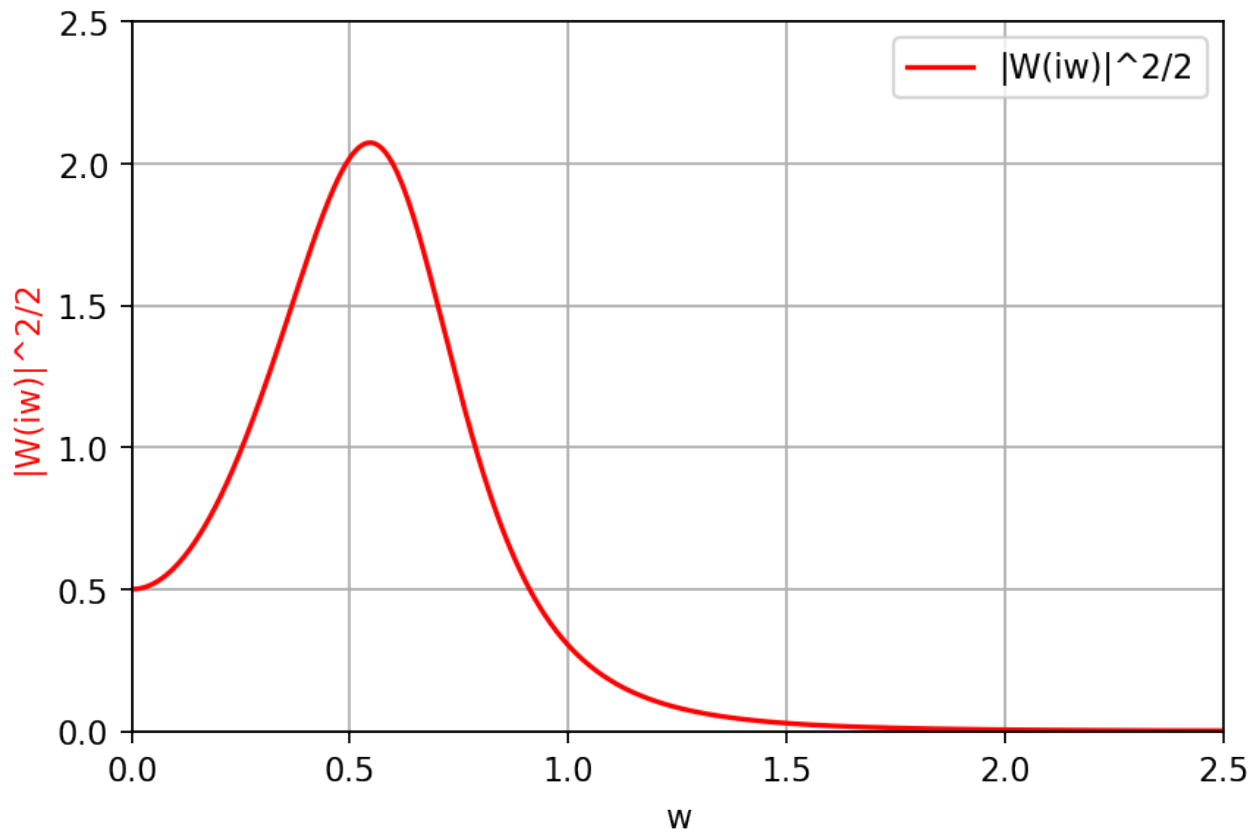
fig2=plt.figure()

#fig.title('Logarithmic-frequency characteristics')
ax1=fig2.add_subplot(111, label="1")

ax1.plot(w, data_W_k_abs, label = u'|W(iw)|^2/2', color="r")
ax1.set_xlabel("w")
ax1.set_ylabel("|W(iw)|^2/2", color="r")
ax1.tick_params(axis='x')
ax1.tick_params(axis='y')
ax1.set_xlim(0,2.5)
ax1.set_ylim(0,2.5)
ax1.grid(True)
ax1.legend()

plt.show()
```

w = 0.911 rad/sec



Эффективная полоса пропускания определяется по графику $w_{эф} = 0,911 \frac{\text{рад}}{\text{сек}}$.

6. Переходный процесс и весовая функция. Характеристики переходного процесса.

Для нахождения $K(t)$ - весовой функции, подадим на вход дельта импульс $\delta(t)$.

$$K(t) = \int_0^t K(t) \delta(t - \tau) d\tau = \frac{1}{2\pi i} \int_{c-iw}^{c+iw} W_k(s) e^{st} ds.$$

Смоделируем процесс. Для начала рассмотрим передаточные функции и дифференциальные уравнения, которым они соответствуют.

Интегрирующее звено обратной связи:

$$W_{\text{кин}}(s) = \frac{1}{s} \quad \Rightarrow \quad \frac{dU_{\text{out}}(t)}{dt} = U_{\text{in}}(t) \quad \Rightarrow \quad U_{\text{out}}(t) = \int_0^t U_{\text{int}}(\tau) d\tau;$$

тогда для

$$W_{\text{кин}}(s) = \frac{1}{s^2} \quad \Rightarrow \quad \frac{d^2 U_{\text{out}}(t)}{dt^2} = U_{\text{in}}(t) \quad \Rightarrow \quad U_{\text{out}}(t) = \int_0^t \int_0^{\tau_2} U_{\text{int}}(\tau_1) d\tau_1 d\tau_2.$$

Форсирующее звено:

$$W_{\text{фор}}(s) = k \cdot (1 + Ts) \quad \Rightarrow \quad U_{\text{out}}(t) = kU_{\text{int}}(t) + kT \frac{dU_{\text{int}}(t)}{dt}$$

Колебательное звено:

$$W_{\text{кт}}(s) = \frac{1}{1 + 2\xi T_{\text{кт}} s + T_{\text{кт}}^2 s^2} \quad \Rightarrow \quad U_{\text{in}}(t) = U_{\text{out}}(t) + 2\xi T_{\text{кт}} \frac{dU_{\text{out}}(t)}{dt} + T_{\text{кт}}^2 \frac{d^2 U_{\text{out}}(t)}{dt^2}.$$

Перепишем последнее уравнение в виде системы дифференциальных уравнений первого порядка:

$$U_{out}(t) = y_1(t); \quad \frac{dU_{out}(t)}{dt} = y_2(t); \quad \frac{d^2 U_{out}(t)}{dt^2} = \frac{dy_2(t)}{dt}.$$

Тогда:

$$\begin{cases} \frac{dy_1(t)}{dt} = y_2(t); \\ \frac{dy_2(t)}{dt} = -\frac{1}{T_{\text{кст}}^2} y_1(t) - \frac{2\xi}{T_{\text{кст}}} y_2(t) + \frac{1}{T_{\text{кст}}^2} U_{in}(t). \end{cases}$$

Или в матричном виде:

$$\begin{bmatrix} \dot{y}_1(t) \\ \dot{y}_2(t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1/T_{\text{кст}}^2 & -2\xi/T_{\text{кст}} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1(t) \\ y_2(t) \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 1/T_{\text{кст}}^2 \end{bmatrix} U_{in}(t).$$

Соответственно:

$$\dot{y}(t) = Ay(t) + bU_{in}(t).$$

Для решения системы воспользуемся Методом Эйлера:

$$\begin{cases} \frac{dy_1}{dt} = y_2; \\ \frac{dy_2}{dt} = -\frac{1}{T_{\text{кст}}^2} y_1 - \frac{2\xi}{T_{\text{кст}}} y_2 + \frac{1}{T_{\text{кст}}^2} U_{in}(t) = f(y_1, y_2, U_{in}(t)). \end{cases}$$

Метод эйлера :

$$y_{2,i+1} = y_{2,i} + h \cdot f(y_{1,i}, y_{2,i}, U_{in}(t)).$$

$$y_{1,i+1} = y_{1,i} + h \cdot y_{2,i}.$$

$$t_{i+1} = t_i + h.$$

Напишем соответствующие модели для решения дифференциальных уравнений.

```
def model(t, k, T):
    t_scale = 100

    y_2_prev = 0
    y_2 = 0
    y_1_prev = 0
    y_1 = 0

    sum_U1 = 0
    sum_U2 = 0

    data_out = []
    data_time = []
    data_max_min = []
    y_sub = 0
```



```

d_epsilon_prev = 0

for i in range(t*t_scale):
    t_i = i/t_scale
    dt_i = 1/t_scale

    '''
    feedback element
    '''

    d_epsilon = signal(t_i, dt_i) - Y_sub

    '''
    the forcing element
    '''

    U_out = k*d_epsilon + k*T*(d_epsilon - d_epsilon_prev)/dt_i
    d_epsilon_prev = d_epsilon

    '''
    oscillating element
    Euler method
    '''

    y_2 = y_2_prev + dt_i*( -1/(T_osc**2)*y_1_prev -2*xi/T_osc*y_2_prev
+1/(T_osc**2)*U_out )
    y_1 = y_1_prev + dt_i*y_2_prev

    U_out = y_1_prev
    y_2_prev = y_2
    y_1_prev = y_1

    '''
    integrator
    '''

    sum_U1+=U_out*dt_i

    '''
    integrator
    '''

    sum_U2+=sum_U1*dt_i

    Y_sub = sum_U2

    data_out.append(Y_sub)
    data_time.append(t_i)

x1 = data_out[0]
x2 = data_out[1]
for i in range((t - 2)*t_scale):
    j=i+2

```

```

x3 = data_out[j]

if (x2>x1)&(x2>x3):
    print('t =', data_time[j-1], 'sec; max =', x2*1000//1/1000)
    data_max_min.append([data_time[j-1], x2])
if (x2<x1)&(x2<x3):
    print('t =', data_time[j-1], 'sec; min =', x2*1000//1/1000)
    data_max_min.append([data_time[j-1], x2])

x1=x2
x2=x3

return (data_out, data_time, np.array(data_max_min))

```

Теперь подадим на нашу модель δ импульс и пронаблюдаем выходной сигнал - весовую функцию.

```

def signal(t, dt_i):
    if t == 0:
        sig = 1/dt_i
    else:
        sig = 0
    return sig

t = 25
data_U, data_time, data_max_min = model(t, k, T)

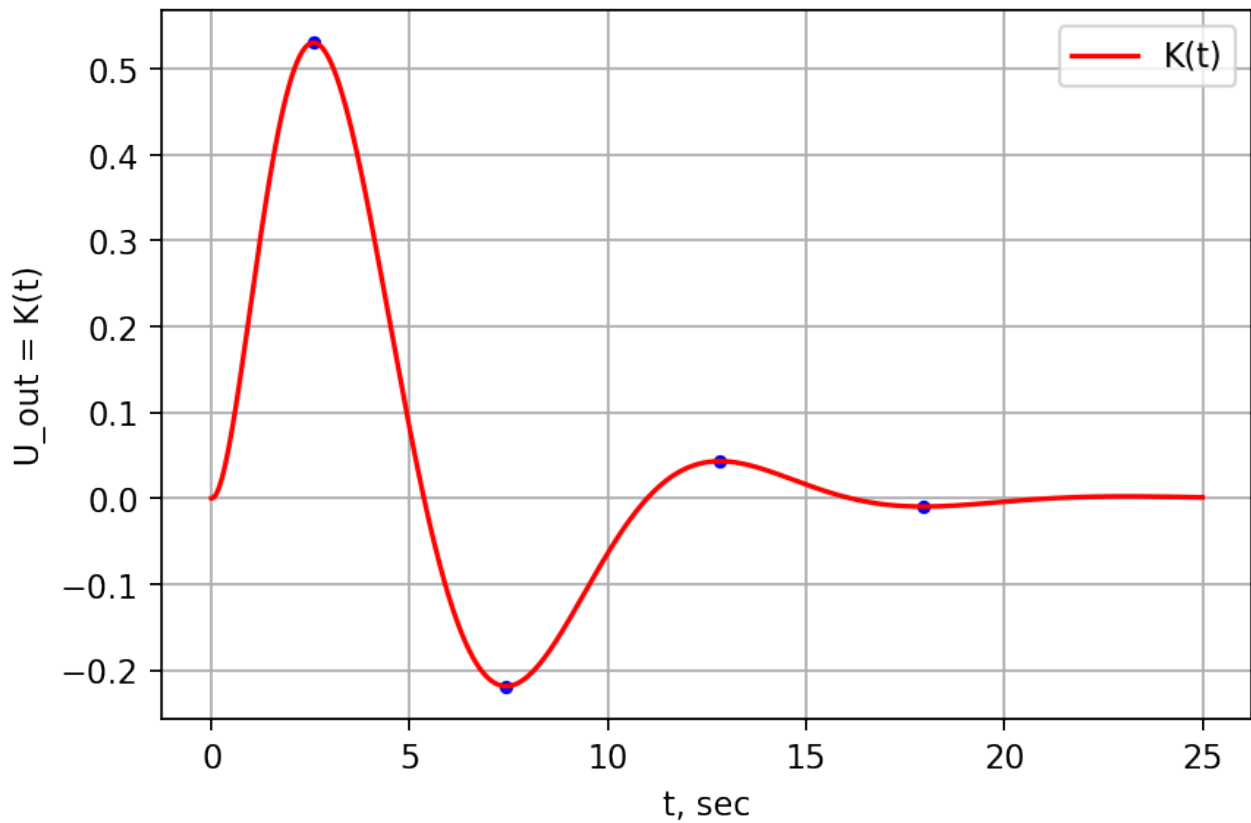
plt.ylabel('U_out = K(t)')
plt.xlabel('t, sec')
plt.plot(data_time, data_U, label = u'K(t)', color = 'r')
plt.scatter(data_max_min[:,0], data_max_min[:,1], color='b', s=10, marker='o')
plt.legend()
plt.grid(True)
plt.show()

```

```

t = 2.57 sec; max = 0.53
t = 7.43 sec; min = -0.219
t = 12.82 sec; max = 0.043
t = 17.95 sec; min = -0.01

```



Подадим на вход единичный импульс и отобразим результат на графике - переходный процесс.

```
def signal(t, dt_i):
    sig = 0
    if t >= 0:
        sig = 1
    return sig

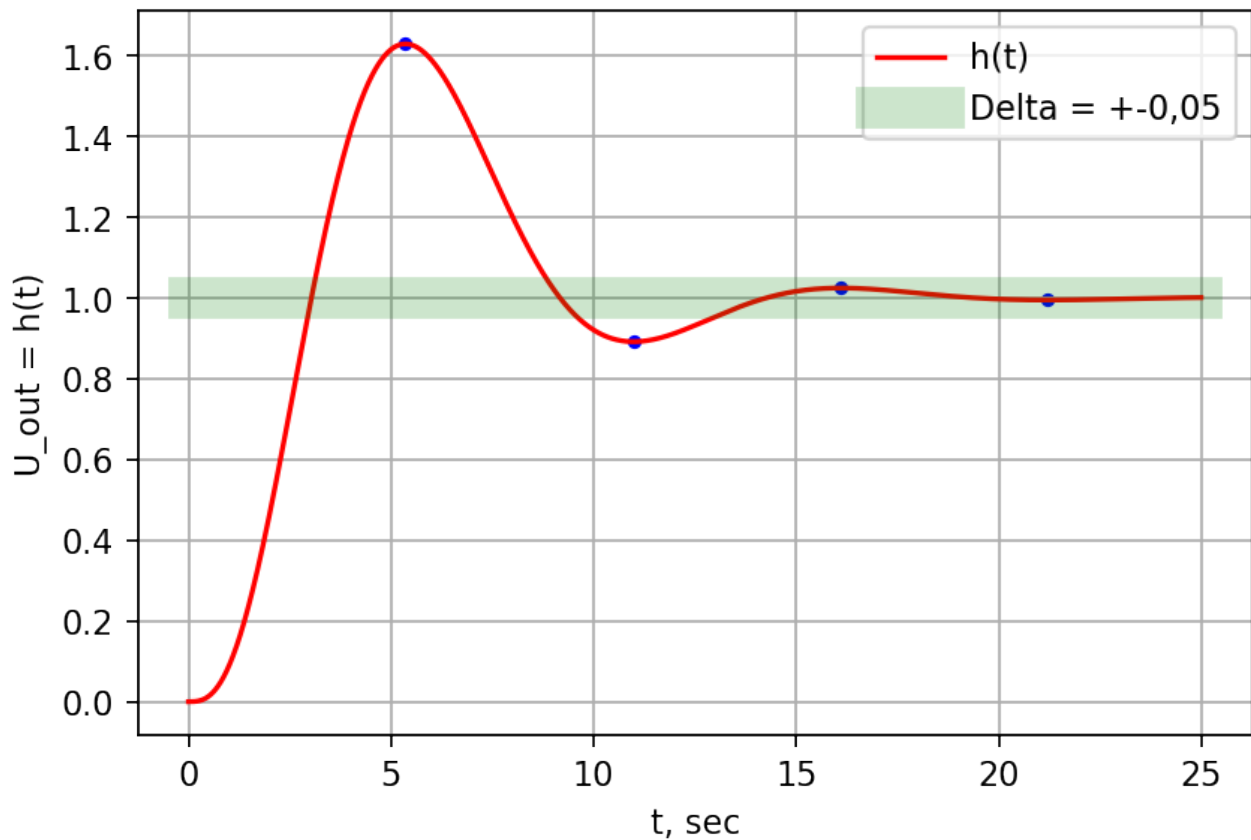
t = 25
data_U, data_time, data_max_min = model(t, k, T)

print('\nsigma =',(data_max_min[0][1]-1)*100//1,'% ' )

plt.ylabel('U_out = h(t)')
plt.xlabel('t, sec')
plt.scatter(data_max_min[:,0], data_max_min[:,1], color='b', s=10, marker='o')
plt.plot(data_time, data_U, label = u'h(t)', color = 'r')
plt.plot([0,t],[1,1], label = u'Delta = +-0,05', alpha=.2, color = 'g',
linewidth=12.5)
plt.legend()
plt.grid(True)
plt.show()
```

t = 5.35 sec; max = 1.628
t = 10.98 sec; min = 0.891
t = 16.1 sec; max = 1.024
t = 21.2 sec; min = 0.994

sigma = 62.0 %



По графику переходного процесса определим характеристики переходного процесса:

Время τ_p , по истечении которого регулируемая величина будет оставаться близкой к установившемуся значению с заданной точностью:

$$|h(t) - h_{\text{уст}}| < \Delta = 0,05;$$

$$\tau_p = 12,98 \text{ сек.}$$

σ перегулирование – максимальное отклонение от установившегося значения, выраженное в относительных единицах или процентах:

$$\sigma = \frac{h_{\text{max}} - h_{\text{уст}}}{h_{\text{уст}}} \cdot 100\% = 62,2\%.$$

Обычно требования по перегулированию составляют $\sigma \approx 10 - 30\%$.

κ - декремент затухания, равный отношению модулей двух смежных перегуливаний:

$$\kappa = \frac{h_{\text{max}} - h_{\text{уст}}}{h_{\text{min}} - h_{\text{уст}}} = 5,868.$$

Мы имеем высокое переугулирование. Попробуем подобрать оптимальные параметры форсирующего звена, чтобы уменьшить σ .

```
def signal(t, dt_i):
    sig = 0
    if t >= 0:
        sig = 1
    return sig

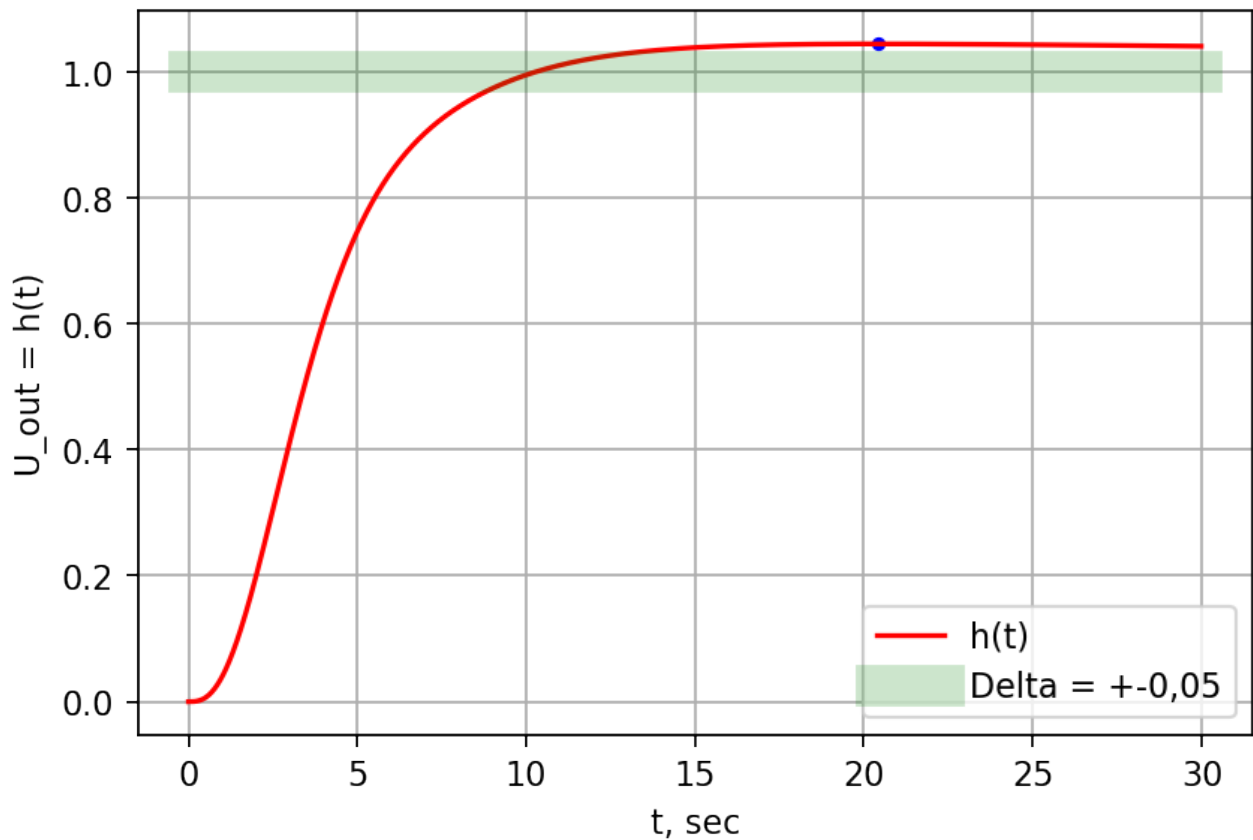
t = 30
var_k=0.003
var_T=80
data_U, data_time, data_max_min = model(t, var_k, var_T)

print('\nsigma =',(data_max_min[0][1]-1)*100//1,'%')

plt.ylabel('U_out = h(t)')
plt.xlabel('t, sec')
plt.scatter(data_max_min[:,0], data_max_min[:,1], color='b', s=10, marker='o')
plt.plot(data_time, data_U, label = u'h(t)', color = 'r')
plt.plot([0,t],[1,1], label = u'Delta = +-0,05', alpha=.2, color = 'g',
linewidth=12.5)
plt.legend()
plt.grid(True)
plt.show()
```

t = 20.42 sec; max = 1.044

sigma = 4.0 %



Из моделирования и наблюдения за поведением графиков переходного процесса в зависимости от параметров форсирующего звена получили, что меняя параметры T и k возможно достичь перерегулирования $\sigma = 4\%$

$$\sigma = 4\% \text{ при } T = 80 \text{ сек}, k = 0.003 \frac{\text{рад}}{\text{сек}}.$$

```
def signal(t, dt_i):
    sig = 0
    if t >= 0:
        sig = 1
    return sig

t = 30
var_k=0.0003
var_T=1000#9
data_U, data_time, data_max_min = model(t, var_k, var_T)

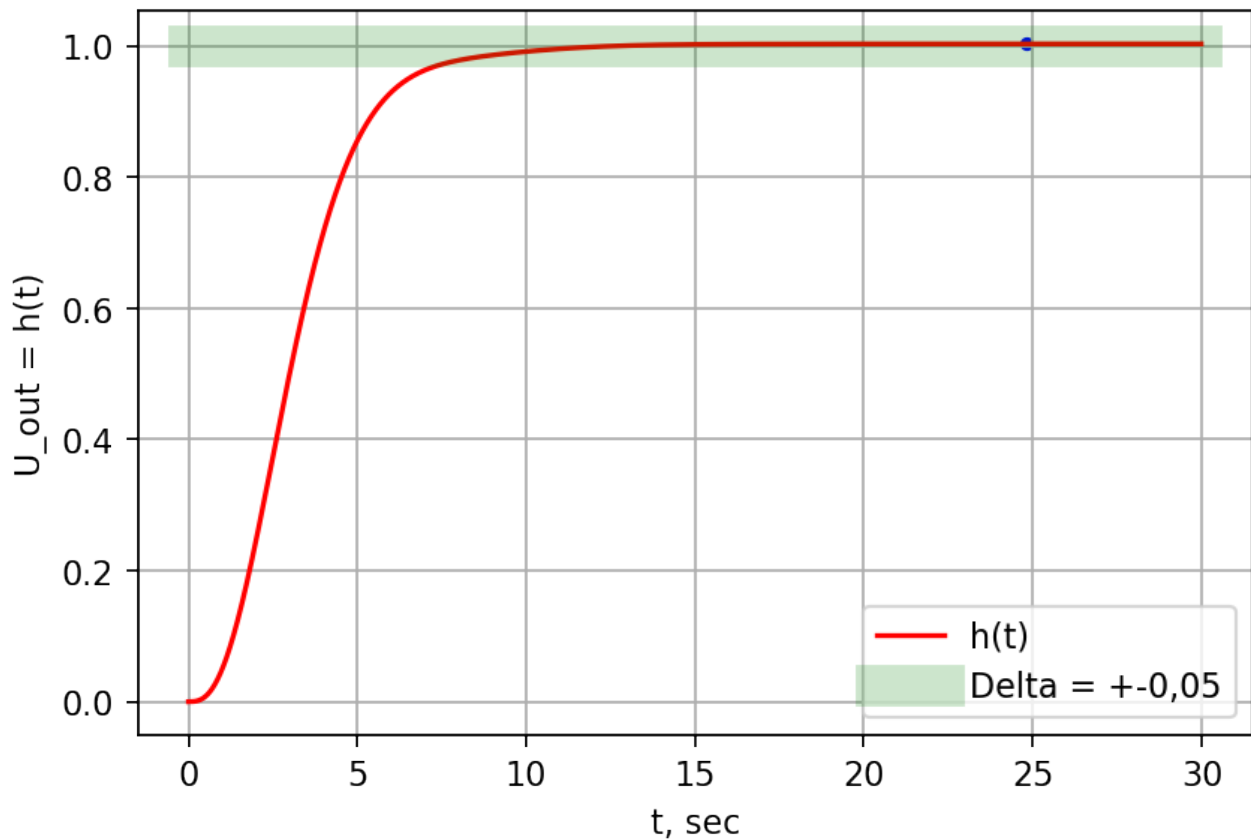
print('\nsigma =',(data_max_min[0][1]-1)*100//1,'%')

plt.ylabel('U_out = h(t)')
plt.xlabel('t, sec')
plt.scatter(data_max_min[:,0], data_max_min[:,1], color='b', s=10, marker='o')
plt.plot(data_time, data_U, label = u'h(t)', color = 'r')
plt.plot([0,t],[1,1], label = u'Delta = +/-0,05', alpha=.2, color = 'g',
linewidth=12.5)
```

```
plt.legend()
plt.grid(True)
plt.show()
```

```
t = 24.82 sec; max = 1.003
```

```
sigma = 0.0 %
```



Также возможно достичь нулевого перерегулирования, выбрав оптимальные параметры для форсирующего звена:

$$\sigma = 0\% \text{ при } T = 1000 \text{ сек}, k = 0.0003 \frac{\text{рад}}{\text{сек}}.$$

Дополнительно.

Так же для аналитического расчёта переходного процесса и весовой функции, существует вторая теорема разложения Хевисайда. Подробнее можно узнать в литературе, например Ключев А.С.

"Наладка средств автоматизации и автоматических систем регулирования" стр.35 **формула 1.227.**

$$\varphi(t) = \sum_{k=1}^n \sum_{j=1}^{m_k} H_{kj} t^{m_k-j} e^{p_k t},$$

где

$$H_{kj} = \frac{1}{(j-1)!(m_k-j)!} \frac{d^{j-1}}{dp^{j-1}} \left[\frac{(p-p_k)^{m_k} U(p)}{V(p)} \right]_{p=p_k};$$

$$V(p) = a_0 (p - p_0)^{m_1} (p - p_2)^{m_2} \dots (p - p_n)^{m_n}.$$

Откуда \Rightarrow

$$K(t) = \sum_{i=1}^n \frac{U(p_i)}{V'(p_i)} e^{p_i t}; \quad W_k(p) = \frac{U(p)}{V(p)};$$

где n - число корней, p_i - корни уравнения $V(p) = 0$.

Найдём корни:

$$V(s) = k(1 + Ts) + s^2 + 2\xi T_{\text{кст}} s^3 + T_{\text{кст}}^2 s^4;$$

$$k(1 + Ts) + s^2 + 2\xi T_{\text{кст}} s^3 + T_{\text{кст}}^2 s^4 = 0;$$

$$s_{1,2} = -0,585 \pm 0,295i;$$

$$s_{3,4} = -0,290 \pm 0,609i.$$

Тогда весовая функция будет выглядеть:

$$K = 2(0,402 \cos(0,295t) - 1,385 \sin(0,295t))e^{-0,585t} - 2(0,402 \cos(0,609t) - 1,385 \sin(0,609t))e^{-0,290t};$$

Изобразим график полученной весовой функции.

```
def KK(t):  
    a1 = 2*(0.402*math.cos(0.295*t)-1.385*math.sin(0.295*t))*math.exp(-0.585*t)  
    a2 = -2*(0.402*math.cos(0.609*t)-0.865*math.sin(0.609*t))*math.exp(-0.29*t)  
    return a1+a2
```

```
data_kk = []  
data_time = []  
  
t_scale = 100  
t = 25  
for i in range(t*t_scale):  
    t_i = i/t_scale  
    data_kk.append(KK(t_i))  
    data_time.append(t_i)  
  
plt.ylabel('U_out = K(t)')  
plt.xlabel('t, sec')  
plt.plot(data_time, data_kk, label = u'K(t)', color = 'r')  
plt.legend()  
plt.grid(True)  
plt.show()
```

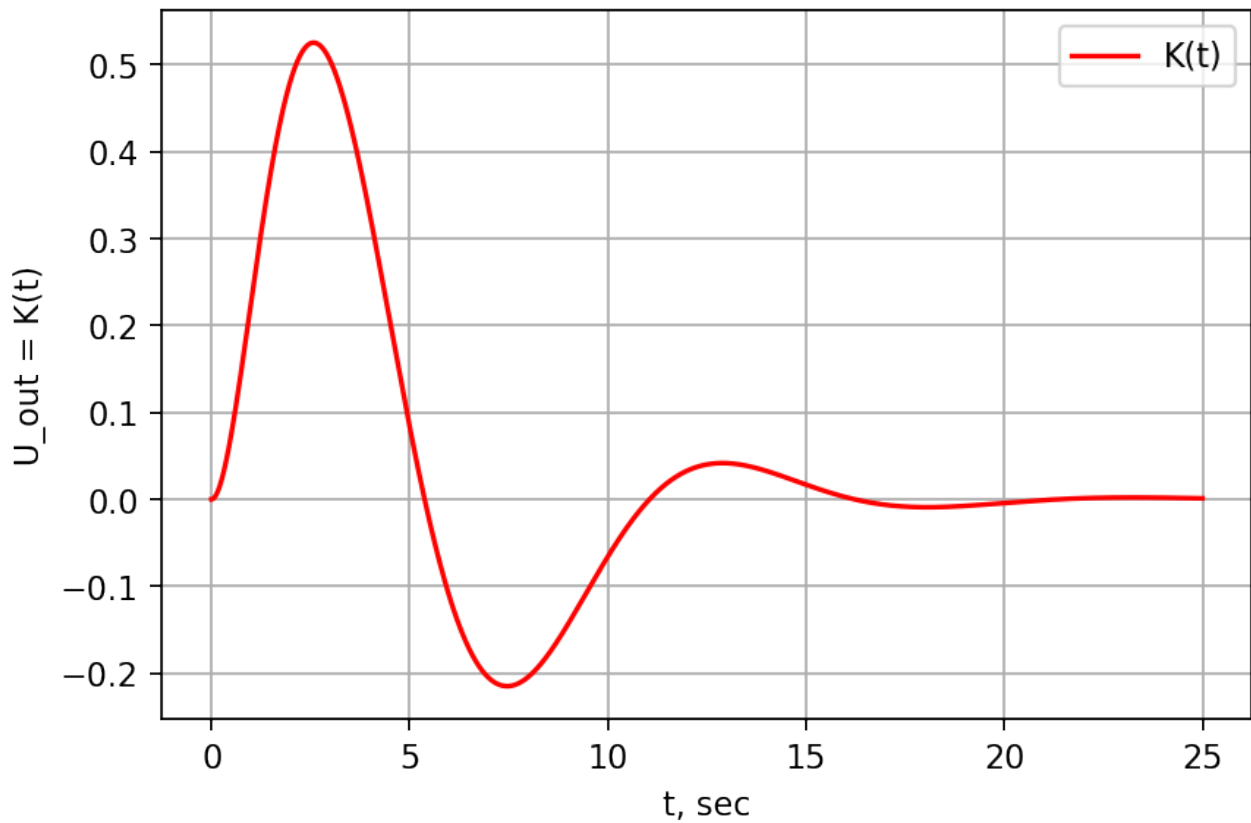



График весовой функции построенный из аналитических соображений в точности повторяет, нашу модель.

Аналогично получим график для переходного процесса:

$$h(t) = \frac{U(0)}{V(0)} + \sum_{i=1}^n \frac{U(s_i)}{s_i V'(s_i)} e^{s_i t};$$

$$h(t) = 1 + 2(0,402 \cos(0,295t) - 2,164 \sin(0,295t))e^{-0,585t} - 2(0,902 \cos(0,609t) - 1,089 \sin(0,609t))e^{-0,29t}.$$

Также изобразим график $h(t)$:

```
def hh(t):
    a1 = 2*(0.402*math.cos(0.295*t)-2.164*math.sin(0.295*t))*math.exp(-0.585*t)
    a2 = -2*(0.902*math.cos(0.609*t)-1.089*math.sin(0.609*t))*math.exp(-0.29*t)
    return 1+a1+a2
```

```
data_hh = []

t_scale = 100
t = 25
for i in range(t*t_scale):
    t_i = i/t_scale
    data_hh.append(hh(t_i))

plt.ylabel('U_out = h(t)')
plt.xlabel('t, sec')
plt.plot(data_time, data_hh, label = u'h(t)', color = 'r')
plt.legend()
plt.grid(True)
```

```
plt.show()
```

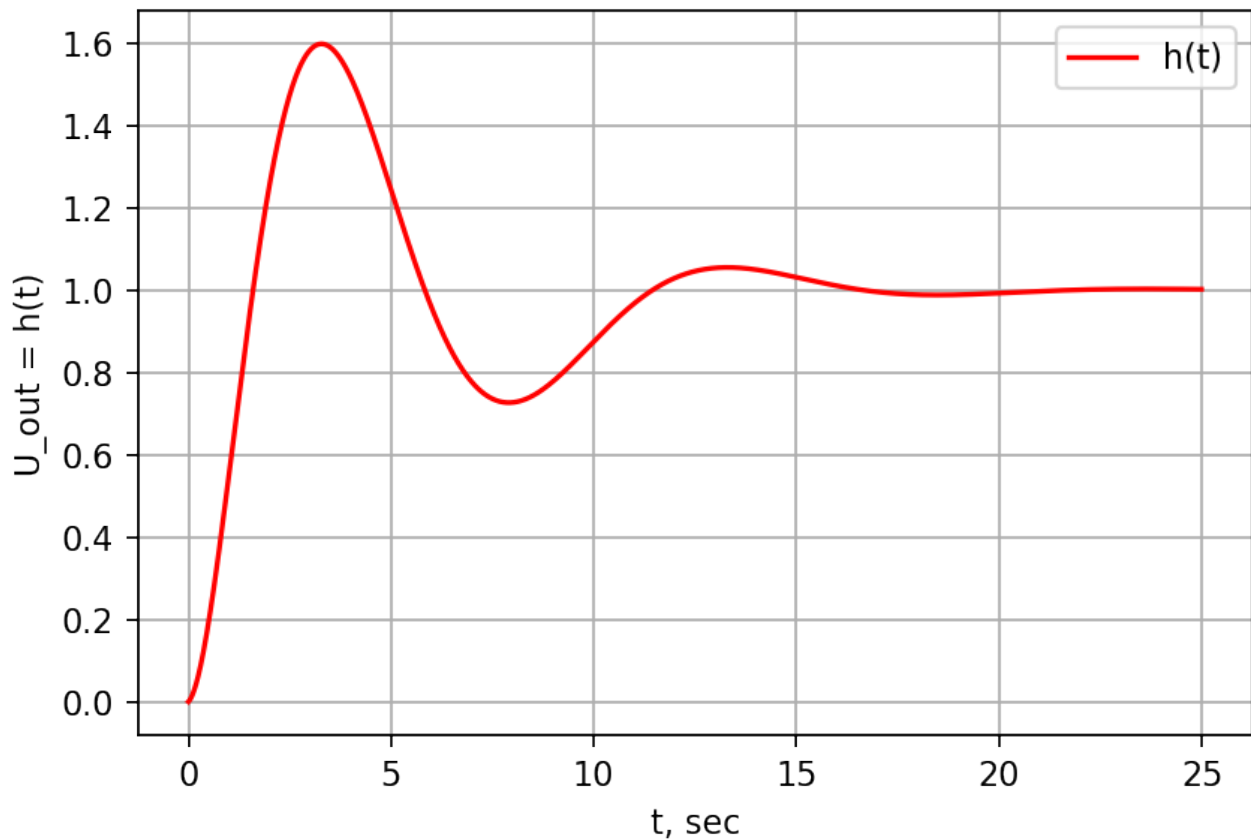


График переходного процесса построенный из аналитических соображений в точности повторяет, нашу модель.

Вывод.

- Исследовали основные свойства и характеристики контура управления;
- Провели расчёт параметров системы:

$$T = 5T_{\text{кст}} = 4 \text{ с}; \quad k = 0,125 \frac{\text{рад}}{\text{сек}^2}; \quad w_{\text{ср}} = 0,5 \frac{\text{рад}}{\text{сек}};$$

$$\Delta\psi_{\text{кy}} = 29,74^\circ; \quad \Delta A_s = -11,2 \text{ дБ}; \quad w_{\text{эф}} = 0,9112 \frac{\text{рад}}{\text{сек}}.$$

- Выявили, что для оптимизации Показателя колебательности необходимо увеличивать параметр k форсирующего звена;
- Про моделирование контур управления и на основе модели изучили весовую функцию и переходный процесс. Аналитически подтвердили верность полученных данных исследования;
- Проведя анализ моделирования, выявили рекомендуемые, оптимальные параметры форсирующего звена для контура управления с заданной функцией управления:

$$\sigma = 0\% \text{ при } T = 1000 \text{ сек}, k = 0.0003 \frac{\text{рад}}{\text{сек}^2}.$$