Lab nr 1

Wprowadzenie. Modelowanie w Scilab.

Program zajęć:

1. Organizacja zajęć:

- a. terminy zajęć zgodnie z planem zajęć dla danej grupy dziekańskiej,
- b. forma zajęć zajęcia zdalne z wykorzystaniem platform do zdalnego kształcenia (Zoom, eMeeting, eKursy),
- c. narzędzia w związku z koniecznością kształcenia zdalnego, na zajęciach zdalnych wykorzystywane będzie środowisko symulacyjne Scilab,
- d. forma zaliczenia dwa sprawdziany (testy) weryfikujące wiedzę w połowie semestru oraz na końcu semestru.

2. Wprowadzenie do Scilab.

a. Instalacja środowiska – https://www.scilab.org – wersja 6.1.0 (aktualne - wrzesień 2020)

Scilab (SCIentific LABaratory) to w pewnym sensie darmowy odpowiednik Matlab-a. Środowisko symulacyjne do modelowania zjawisk fizycznych głównie za pomocą równań różniczkowych.

Nakładka Xcos zawiera bibliotekę gotowych bloków funkcyjnych, dzięki czemu można budować schematy układów automatyki i symulować działanie tych układów.

b. W celu przećwiczenia wykorzystania środowiska Scilab do realizacji podstawowych operacji matematycznych pomocne są instruktaże umieszczone na stronach:

https://www.scilab.org/sites/default/files/Scilab_beginners_0.pdf https://www.scilab.org/sites/default/files/Scilab_calculator.pdf

Proszę przećwiczyć (zgodnie z w/w tutorialem) używanie:

- i. podstawowych funkcji,
- ii. operatorów,
- iii. deklarację macierzy, wektora,
- iv. operacje na macierzach i wektorach,
- v. generowanie przebiegów funkcji,
- vi. pisanie skryptów.

Dla osób chcących jeszcze bardziej poszerzyć swoje umiejętności wykorzystania środowiska Scilab – zestaw *tutoriali* na stronie:

https://www.scilab.org/tutorials

3. Wprowadzenie do Xcos.

a. W celu przećwiczenia wykorzystania nakładki Xcos do modelowania i realizacji symulacji pomocne są instruktaże umieszczone na stronie:

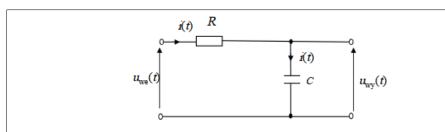
https://www.scilab.org/sites/default/files/Xcos_beginners_0.pdf

Proszę przećwiczyć (zgodnie z w/w tutorialem) używanie:

- i. przeglądarki palet,
- ii. zasady budowy prostych modeli edycję dowolnego schematu,
- iii. parametryzację modelu/schematu,
- iv. wybór metod numerycznych i parametryzacja ustawienia symulacji,
- v. zapisywanie wyników symulacji,
- vi. maskowanie podukładów modelu tworzenie superbloku,
- vii. zasady modelowania równań dynamicznych w Xcos.

4. Model matematyczny obiektu.

- a. Analityczne wyznaczenie modelu matematycznego czwórnika RC równanie różniczkowe – od strony fizyki/elektrotechniki/elektroniki.
- b. Opracowanie modelu różniczkowego czwórnika RC.



Równanie wejścia – wyjścia:

$$\begin{split} u_{\text{tre}}(t) &= Ri(t) + u_{\text{try}}(t) & i(t) = C \frac{du_{\text{try}}}{dt} \qquad u_{\text{tre}}(t) = RC \frac{du_{\text{try}}}{dt} + u_{\text{try}}(t) \\ RC \frac{du_{\text{try}}}{dt} + u_{\text{try}}(t) &= u_{\text{we}}(t) & T \frac{du_{\text{try}}}{dt} + u_{\text{try}}(t) = u_{\text{we}}(t) \end{split}$$

c. Budowa modelu czwórnika RC w Scilab - Xcos.

Chcemy znaleźć zależność wy = f(we), czyli $u_{wy}(t) = f(u_{we}(t))$

Wychodzimy z równania różniczkowego (model matematyczny czwórnika RC w ramce powyżej) i dokonujemy przekształceń w celu otrzymania zmodyfikowanej postaci modelu matematycznego, który łatwo da się zaimplementować w Scilab (Xcos). $(T = R \cdot C)$.

$$RC\frac{du_{wy}(t)}{dt} + u_{wy}(t) = u_{we}(t) / -u_{wy}(t)$$

$$RC\frac{du_{wy}(t)}{dt} = u_{we}(t) - u_{wy}(t) /: RC$$

$$\frac{du_{wy}(t)}{dt} = \frac{1}{RC} \left(u_{we}(t) - u_{wy}(t) \right) / \int$$

$$u_{wy}(t) = \frac{1}{RC} \int_0^t \left(u_{we}(\tau) - u_{wy}(\tau) \right) d\tau$$

Powyższe równanie zostanie zamodelowane w Xcos (Rys. 1.). Spis wykorzystanych elementów z przeglądarki palet:

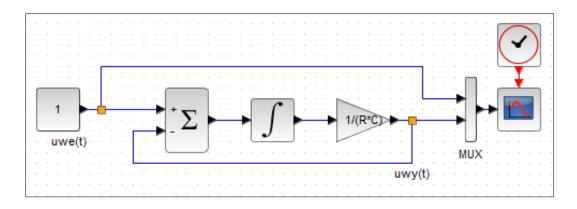
Źródła → CONST, CLOCK_c

Operacje matematyczne → SUMMATION, GAINBLK,

Systemy czasu ciągłego → INTEGRAL_m,

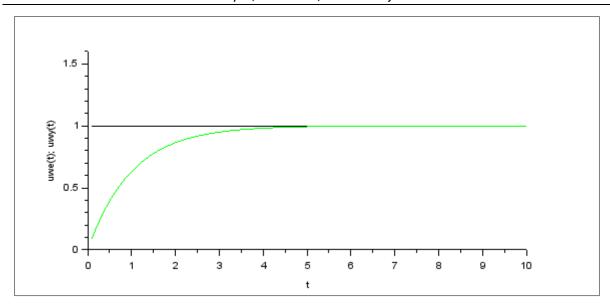
Trasowanie (Routing) sygnału → MUX,

Sinks \rightarrow CSCOPE.



Rys. 1. Model czwórnika RC w Xcos

Dalej przedstawiono wyniki symulacji dla wartości stałych rezystancji i pojemności: R=1, C=1. Przebieg w kolorze czarnym to wymuszenie (sygnał wejściowy), przebieg w kolorze zielonym to odpowiedź czwórnika (sygnał wyjściowy).



Rys. 2. Przebiegi $u_{wy}(t)=f(u_{we}(t))$ dla R=1 i C=1

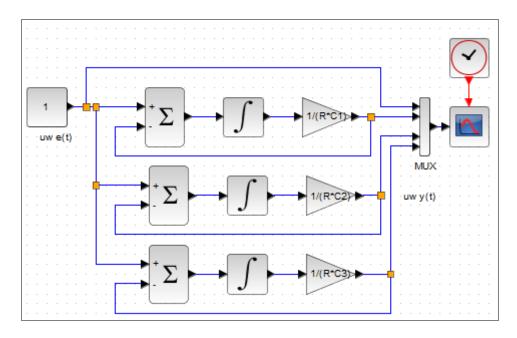
Formatowanie okienka w przebiegami – Edycja -> Właściwości osi.

5. Badania eksperymentalne czwórnika RC w Xcos – do samodzielnego wykonania.

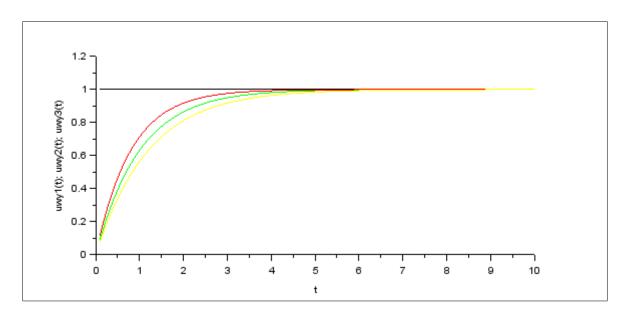
- a. Badanie odpowiedzi 3 modeli czwórników (RC₁, RC₂, RC₃) dla napięcia wejściowego stałego: U_{we}=1V. Wartości stałych: R=1, C₁=1, C₂=0.8, C₃=1.2
- b. Badanie odpowiedzi 3 modeli czwórników (R₁C, R₂C, R₃C) dla napięcia wejściowego stałego: U_{we}=1V. Wartości stałych: C=0.1, R₁=1, R₂=2, R₃=3
- c. Skomentować uzyskane przebiegi, skomentować wpływ stałych czasowych $(T=RC_x \text{ oraz } T=R_xC)$ na kształt przebiegu sygnałów wyjściowych modeli czwórników.

Przykład rozwiązania 5a.:

Proszę pamiętać o deklaracji z poziomu Scilab-a wartości stałych R, C_1 , C_2 i C_3 przed parametryzowaniem bloków GAINBLK w Xcos.



Rys. 3. Modele czwórników RC₁; RC₂; RC₃ w Xcos



Rys. 4. Przebiegi $u_{wy}(t)=f(u_{we}(t))$ dla trzech czwórników: R=1 i C₁=1; R=1 i C₂=0.8; R=1 i C₃=1.2 Którym kolorem oznaczono dany czwórnik?