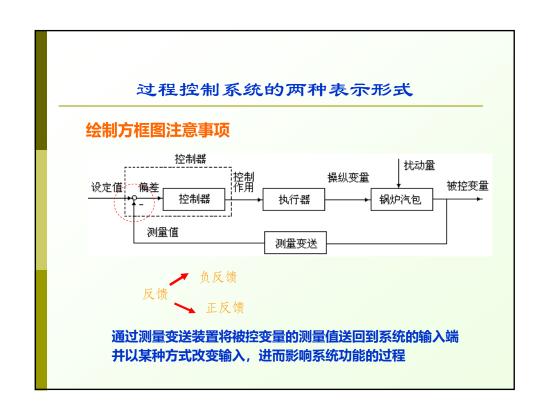
## 等分號 净管器

### 第二章调节器

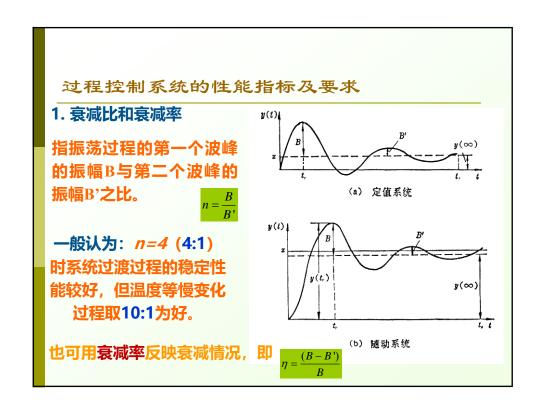
### 主要内容:

- 2.1 控制系统及其性能
- 2.2 调节器的调节规律
- 2.3 PID运算电路
- 2.4 PID 调节器的阶跃响应和频率特性
- 2.5 PID 调节器的完整结构
- 2.6 数字控制算法

## 



# 过程控制系统的性能指标及要求 1. 衰减比 2. 最大动态偏差 A c(∞) 3. 超调量 δ 4. 稳态误差 e(∞) 5. 过渡时间Ts 6. 振荡周期 T 或振荡频率 W 7. 余差 8. 振荡次数 μ



### 过程控制系统的性能指标及要求

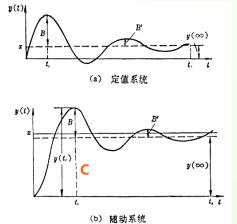
### 2. 最大动态偏差A、超调量δ

▶ 最大动态偏差:被控变量 偏离设定值的最大程度

$$A = y_{MAX} - r$$

> 超调量:第一个波峰振幅 (B)与最终稳态值(C) 比值

$$\sigma = \frac{c(t_p) - c(\infty)}{c(\infty)} \times 100\% = \frac{B}{C} \times 100\%$$



希望最大动态偏差和超调量越小越好。

### 过程控制系统的性能指标及要求

- 3. 余差 (稳态误差) *e* (∞) 稳态值与设定值的差
- 4. 过渡时间或调节时间 ts (快速性)

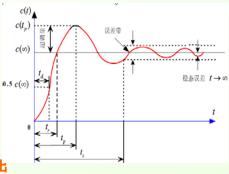
被控变量进入稳态值附近±5%或 ±2%范围内所需的时间

- 5. 振荡周期 T: 从第一个波峰到第二个波峰的时间 振荡频率 W=1/T
- 6. 峰值时间 tp (快速性)
- 7. 上升时间 tr

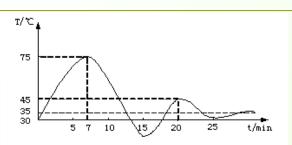
输出量从输出稳态值的10%上升到输出 稳态值的90%所对应的时间。

8. 振荡次数 (平稳性)

在调节时间内,输出量在稳态值附近上下波动的次数。

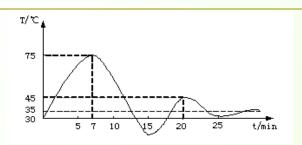


### 例题



计算: 衰减比、衰减率、 最大偏差、超调量、稳态误差

### 例题



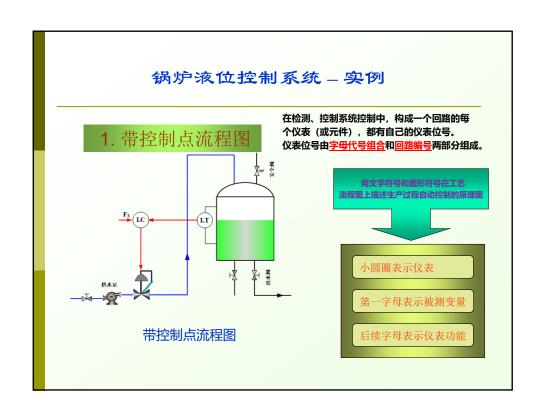
第一个波峰幅值 B=75-35=40,第二个波峰幅值B'=45-35=10,最终稳态值35

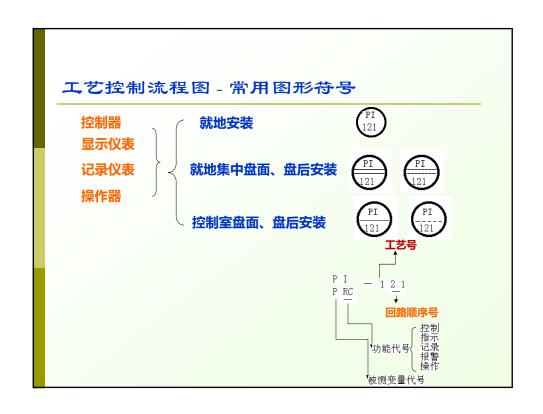
衰减比: n= (75-35)/(45-35)=4:1

衰减率 0.75

最大偏差: A=45℃, 超调量: 40/35=114.28%

稳态误差: e(∞)= 35-30=5℃ (稳态值与设定值的差)





### 工艺控制流程图 - 常用字母符号 1

字	第一位字母		后继字母
母	被测变量或初始变量	修饰词	功能
A	分析		报警
В	喷火焰		
С	电导率		控制(调节)
D	密度或相对密度	差	
Е	电压或电势		检测元件
F	流量	比 (分数)	
G	长度		波动
Н	手动		
I	电流		指示
J	功率	扫描	
N			
О			节流孔

### 工艺控制流程图 - 常用字母符号 2

字	第一位字母		后继字母
- B	被测变量或初始变量	修饰词	功能
P P	压力(或真空)	积分计算	试验点 (接头)
Q	数量或件数		积分,积算
R	放射性		记录或打印
S	速度或频率	安全	开关或联锁
T	温度		传送
U	变量		多功能
V	粘度		阀 (挡板)
W	变量或力		套管
K	时间或时间程序		自动-手动操作器
L	物位 (液位)		指示灯
M	水分或湿度		
Z	位置		驱动,执行或未分类的执行器
X			
Y			继动器或计算器