

Regelungstechnik

für BEI4, BMEI4 und IBT

Prof. Dr. B. Wagner

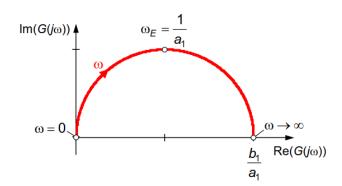


Bild 2-16: Ortskurve des DT₁-Glieds.

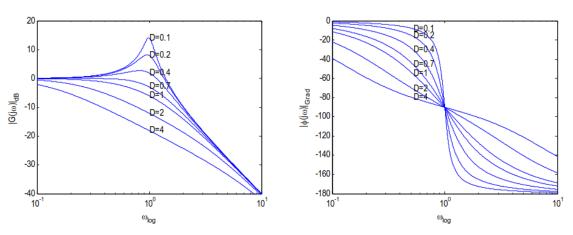
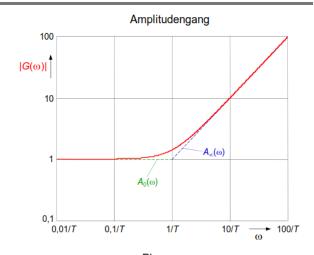
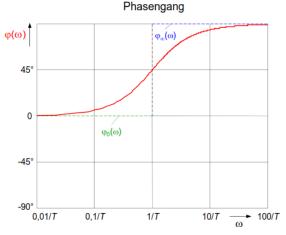


Bild 3-11: Bode-Diagramm des PT₂-Glieds bei unterschiedlichen Dämpfungen





Kap. 3 Frequenzgangfunktionen, (Nyquist-)Ortskurven und Bode-Diagramme Teil b: Konstruktion zusammengesetzter Frequenzgänge

Wiederholung: Bode-Diagramme von PT₁-, PT₂-, I, D, PD- und T_t-Systemen



Bisher:

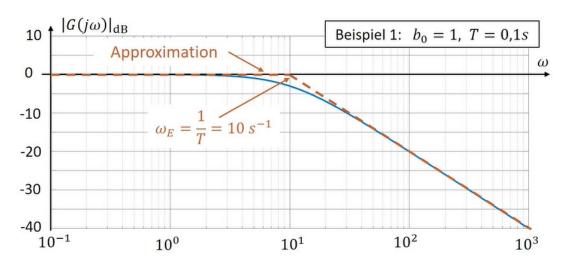
- ⇒ Bode-Diagramme von Grundsystemen.
- ⇒ Geraden für I- und D-Systeme
- \Rightarrow Asymptoten für kleine + große ω bei PT1, PT2 und PD
- ⇒ Gerade und Exponentialfunktion für Laufzeit-Systeme
- \Rightarrow Bei Verstärkung $V \neq 1$: Verschiebung auf der Betragsachse
- ⇒ Übersicht der Grundsysteme

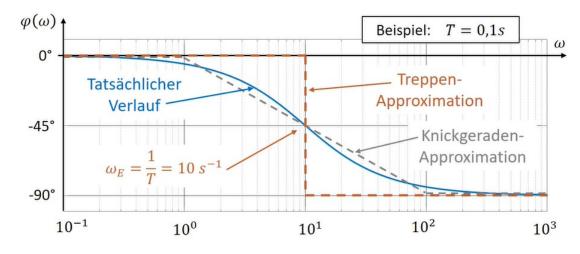
Basis-System	G(jω)	Konstruktion d.Frequenzgan für ω⇒0 für ω⇒∞	Charakteris- tischer Punkt	Einheits- Sprungantwort	Ortskurve	Bode-Betragsgang	Bode-Phasengang
1	$\frac{1}{j\omega T_I}$	$^{1}/_{j\omega T_{I}}$ -20 dB/dek -90°	$\omega = 1/T_I$ 0 dB -90°	t-T, t	0 ω⇒∞ -j ω=1/T	20dB/dek 0 dB ©	-90*
PT ₁	$\frac{1}{1+j\omega T}$	$ \begin{array}{c ccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	$\omega = 1/T$ -3 dB -45°	v t=T t	0	0 dB/dek 0=1/T 0 -3dB 20dB/dek	0=1/T 0-1/T 0-1/T 0-1/T
D	jωT _D	$j\omega T_D$ +20 dB/dek+90°	$\omega = 1/T_D$ 0 dB $+90^{\circ}$	$T_D \cdot \delta(t)$	+1 • ω=1/T ω=0	+20dB/dek	+90*
PD	$1 + j\omega T_V$	$ \begin{array}{c ccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	$\omega = 1/T_V$ +3 dB +45°	$1 \qquad \qquad \uparrow \qquad \qquad \downarrow \qquad \qquad \qquad \qquad \downarrow \qquad \qquad \qquad \downarrow \qquad \qquad \downarrow \qquad \qquad \downarrow \qquad \qquad \qquad \qquad \downarrow \qquad \qquad \qquad \downarrow \qquad \qquad \qquad \qquad \downarrow \qquad \qquad \qquad \downarrow \qquad \qquad \qquad \qquad \qquad \downarrow \qquad \qquad \qquad \qquad \qquad \downarrow \qquad \qquad \qquad \qquad $	+1 0=+45* co=1/T _v	+3dB] +20dB/del	+90°
PD nichtmini- malphasig	$1 - j\omega T_V$	$ \begin{array}{c c} 1 = \text{OdB} & -j\omega T_V \\ \text{O dB/dek} & +20 \text{ dB/dek} \\ \text{O}^\circ & -90^\circ \\ \text{1. Asymptote} & 2. \text{ Asymptote} \end{array} $		$\begin{array}{ c c c }\hline \\ & & \\ \hline \\ & -T_V \cdot \delta(t) \\ \hline \end{array}$	0 1 ∞=0 -1 φ=-45 ω=1/T	+3dB +20dB/del	0=1/T _v 0 45° -90° (wie PT ₁)
T_L	$e^{-j\omega T_L}$	Betrag = 1 = konstant Phase = $-\omega T_L$	$\omega = \frac{1}{T_L};$ $\varphi = -57^{\circ}$ $\omega = \frac{\pi}{T_L};$ $\varphi = -180^{\circ}$	1 t=T _L t	ω=π/T ₁ ω=180 ω=1 ω=1 ω=1 φ=-57*	OdB ∞	⊕=1/T ₁
PT ₂	$\frac{1}{1 + j\omega \frac{2D}{\omega_0} + \frac{(j\omega)^2}{{\omega_0}^2}}$	1 = 0dB 0 dB/dek 0 dB/dek 0° 0 dB/dek 0° 1. Asymptote 2. Asymptote	$\omega = \omega_0$ Betrag= $\frac{1}{2D}$ Phase=-90°	1 Mann	ω= ω φ=-90	0 dB	-90°

Nun:

⇒ Konstruktion beliebiger Frequenzgangfunktionen

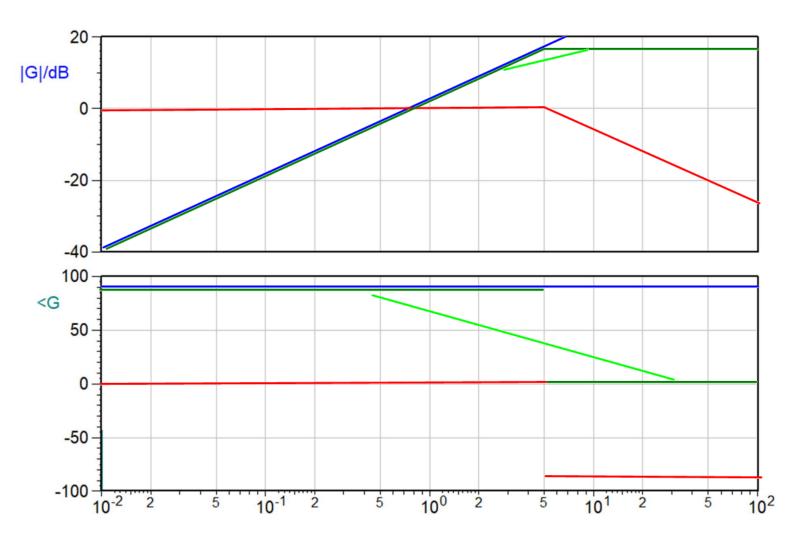
$$G(s) = \frac{1}{1 + j\omega \cdot 0,1}$$





Konstruktion eines zusammengesetzten Frequenzgangs: Beispiel 1: DT_1 -System $G(j\omega) = \frac{j\omega 1,25}{1+j\omega 0,2}$ durch Überlagerungsche Hochschule

$$G(j\omega) = \frac{j\omega_{1,25}}{1+j\omega_{0,2}} = j\omega_{1,25} \cdot \frac{1}{1+j\omega_{0,2}} = j\omega_{D} \cdot \frac{1}{1+j\omega_{T_1}}$$



Regelungstechnik 3b © Prof. Dr. B. Wagner Seite 3

Konstruktion eines zusammengesetzten Frequenzgangs: Beispiel 2: PT₃-System

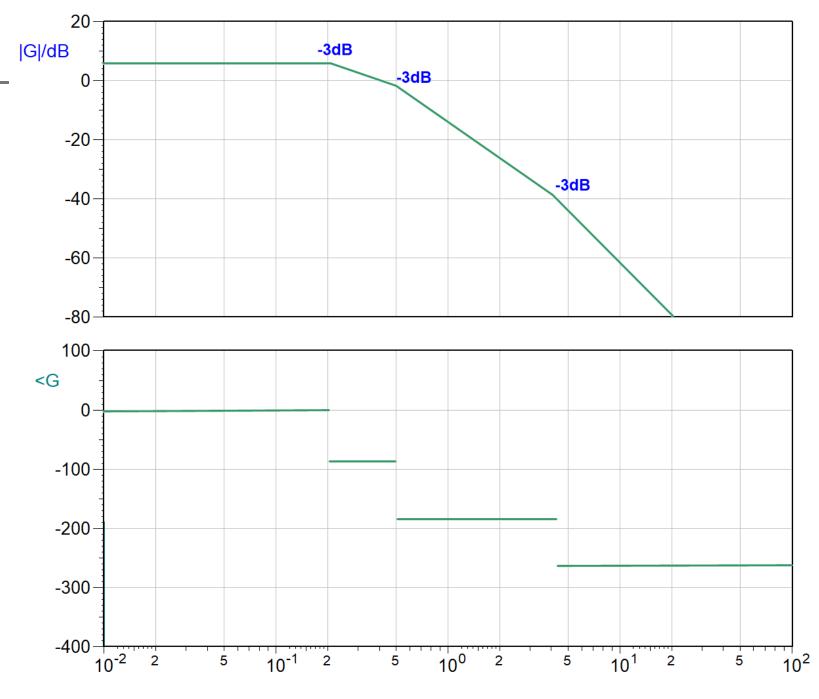
$$G(j\omega) = 2 \cdot \frac{1}{1 + j\omega 5} \cdot \frac{1}{1 + j\omega 2} \cdot \frac{1}{1 + j\omega 0,25}$$

$$w_g = 0,2$$

$$w_g = 0.5$$

$$w_g = 4,0$$

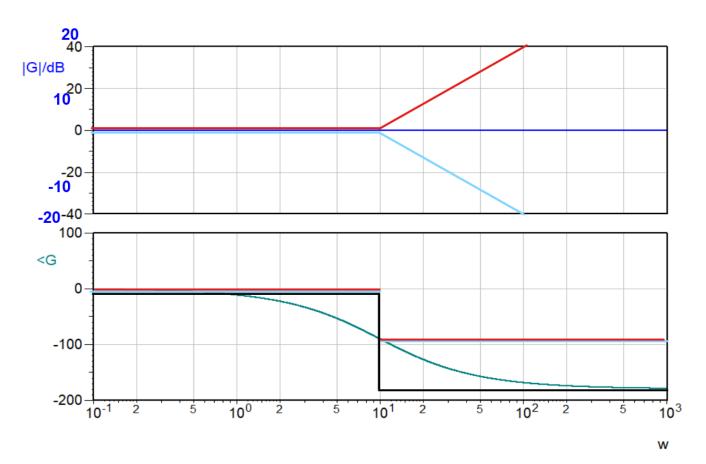
Konstruktion von Grenzfrequenz zu Grenzfrequenz



Konstruktion eines zusammengesetzten Frequenzgangs: Beispiel 3: Allpass 1. Ordnung $G_A(j\omega) = \frac{1-j\omega T}{1+j\omega T} = \frac{1-j\omega T}{1+j\omega T}$

$$G_A(j\omega) = \frac{1 - j\omega T}{1 + j\omega T} = \frac{1 - j\omega 0,1}{1 + j\omega 0,1} = (1 - j\omega 0,1) \cdot \frac{1}{1 + j\omega 0,1}$$

Basis-System	G(jω)	Konstruktion d für ω⇒0	.Frequenzgangs für ω⇒∞	Charakteris- tischer Punkt	Einheits- Sprungantwort	Ortskurve	Bode-Betragsgang	Bode-Phasengang
I	$rac{1}{j\omega T_I}$	1/ _{ja} -20 di -9	B/dek	$\omega = 1/T_I$ 0 dB -90°	1 t=T, t		0 dB	-90°
PT ₁	$\frac{1}{1+j\omega T}$	1 0 dB/dek 0° 1. Asymptote	$^{1}/_{j\omega T}$ -20 dB/dek -90° 2. Asymptote	$\omega = 1/T$ -3 dB -45°	v t=T t	0 ∞⇒∞ 1	0 dB/dek 0=1/T 0 -3dB 20dB/dek	o=1/T ↔
D	jωT _D	jω΄i +20 dE +9	3/dek	$\omega = 1/T_D$ 0 dB +90°	$- \underbrace{T_D \cdot \delta(t)}_{t}$	+1• ω=1/T ω=0	+20dB/dek 0 dB © 0=1/T ₁	+90°
PD	$1 + j\omega T_V$	1 = 0dB 0 dB/dek 0° 1. Asymptote	$j\omega T_V$ +20 dB/dek +90° 2. Asymptote	$\omega = 1/T_V$ +3 dB +45°	$1 = \begin{bmatrix} T_V \cdot \delta(t) \\ 1 \end{bmatrix}$	+1 \(\phi = +45^\circ\ \ \o = 1/\tau_\circ\ \ \o = 0 \\ \o \circ\ \o = 0 \\ \o	+3dB] +20dB/del	+90° +45°
PD nichtmini- malphasig	$1 - j\omega T_V$	1 = 0dB 0 dB/dek 0° 1. Asymptote	$-j\omega T_V$ +20 dB/dek -90° 2. Asymptote	$\omega = 1/T_V$ +3 dB -45°	$\begin{array}{c c} & & \\ \hline \end{array}$	-1 φ=45 ω=1/T	+3dB +20dB/del	-90° (wie PT ₁)
T _L	$e^{-j\omega T_L}$	Betrag = 1 : Phase =	$=-\omega T_L$	$\omega = \frac{1}{T_L}:$ $\varphi = -57^{\circ}$ $\omega = \frac{\pi}{T_L}:$ $\varphi = -180^{\circ}$	1 t=T _L t	ω=π/T ₁ ω=0 p=-180 ω=1 p=-57°	0 dB 🕠	ω=1/T _L ω=π/T _L -57
PT ₂	$\frac{1}{1 + j\omega \frac{2D}{\omega_0} + \frac{(j\omega)^2}{{\omega_0}^2}}$	1 = 0dB 0 dB/dek 0° 1. Asymptote	$-\frac{\omega_0^2}{\omega^2}$ -40 dB/dek 180° 2. Asymptote	$\omega = \omega_0$ Betrag= $^1/_{2D}$ Phase=-90°	1	ω=0 φ=-90	0HB 01/2D 0	.90°



Schritt: Pole und Nullstellen ermitteln

Pole: -0,25 + 0,97 j -0,25 - 0,97 j --> PT2-Nenner mit D < 1 --> PT2-Anteil konstruieren

Nullstellen: -2 -3 0 --> Nullstelle bei 0 -> D-Anteil --> 2 reelle Nullstellen --> 2 x PD-Anteil (auch PT1 möglich)

2. Schritt: alle reellen Pole und Nullstellen => Faktoren erster Ordnung durch Ausklammern auf die Form "1 + j ω T_x" bringen:

Nullstellen: 12s * (0,5s + 1) * (0,33s + 1)

3. Schritt: Faktoren zweiter Ordnung (nur die mit konjugiert komplexen Nullstellen!) auf die Form " $(j\omega/\omega_0)^2 + j\omega 2D/\omega_0 + 1$ " bringen D und ω_0 ermitteln

 $3*(s^2+0.5s+1)$ --> $w_0 = 1$ --> D = 0.25

Vorbereiten einer Frequenzgangfunktion für die Konstruktion eines Bode-Diagramms



Somit erhält man folgende umgeformte

Frequenzgangfunktion:

$$G(j\omega) = \frac{12}{3} \cdot j\omega \cdot \frac{\left(1 + j\omega \frac{1}{2}\right)\left(1 + j\omega \frac{1}{3}\right)}{\left(j\omega\right)^2 + 0.5(j\omega) + 1}$$

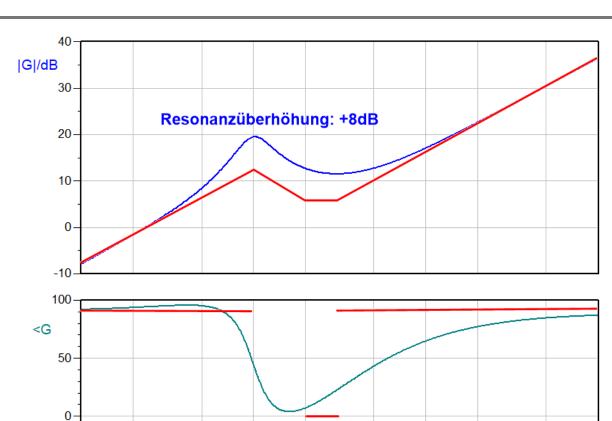
$$w_g = 1$$

Bis 1. Knick: 4jw -> D-Verhalten (+20dB/dek., +90°)

Nach 1. Knick PT2-Verhalten --> -40dB/dek. --> insgesamt -20dB/dek. --> insgesamt -90°

Nach 2. Knick PD-Verhalten --> +20dB/dek. --> insgesamt 0dB --> +90° --> insgesamt 0°

Nach 3. Knick PD-Verhalten --> +20dB/dek. --> insgesamt +20dB --> +90° --> insgesamt +90°



-50

Konstruktion eines zusammengesetzten Frequenzgangs

Beispiel 4:
$$G(j\omega) = \frac{4(1+j\omega 2)}{j\omega(1+j\omega 0,1+(j\omega)^2 0,0625)}$$



Bereiten Sie $G(j\omega)$ aufs Zeichnen des Bode-Diagramms vor

⇒ bei welchen Kreisfrequenzen gibt es welche Knicke?

wenn Pole nicht komplex --> Auftrennung in zwei PT1-Glieder statt PT2!!

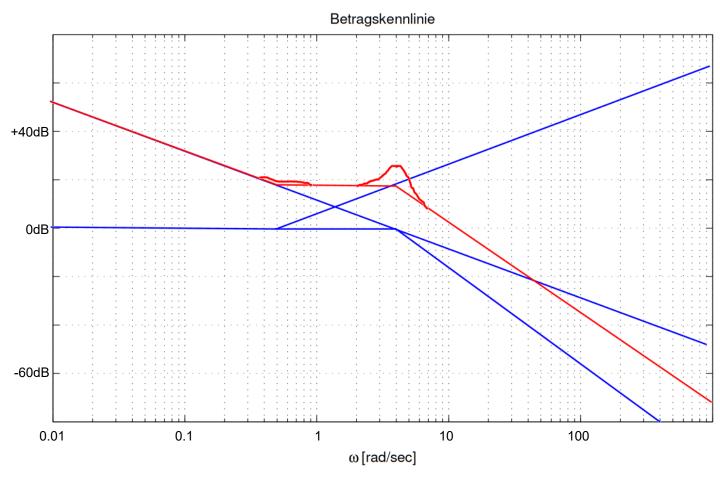
⇒ wie ist das Verhalten links des 1. Knicks?

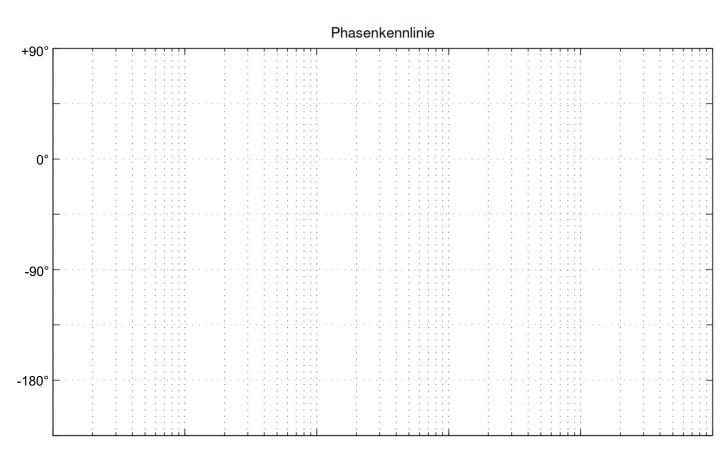
Konstruieren Sie die Asymptoten der Frequenzgangfunktion

Ermitteln Sie die Hilfspunkte für den wahren Verlauf

Skizzieren Sie den wahren Verlauf

Überprüfen Sie Ihre Lösung mit LISA!





Zusammenhang Asymptoten-Steigung des Betragsgangs 👄 asymptotischer Phasengang bei minimalphasigen

Aus unsciel labelle	Aus	unserer	Tabel	le:
---------------------	-----	---------	-------	-----

System Steigung Betragsgang asympt. Phase

Ρ 0° 0dB/dek

PT1 0dB/dek => -20 dB/dek $0^{\circ} = > -90^{\circ}$

-20 dB/dek -90°

D +90° +20 dB/dek

PD 0dB/dek => +20 dB/dek $0^{\circ} = > +90^{\circ}$

PT2 0° => -180° 0dB/dek => -40 dB/dek

	Basis-System	G(jω)	Konstruktion d.Frequenzgar für ω⇒0 für ⊕⇒∞	gs Charakteris- tischer Punkt	Einheits- Sprungantwort	Ortskurve	Bode-Betragsgang	Bode-Phasengang
	ı	$\frac{1}{j\omega T_I}$	$^{1}/_{j\omega T_{I}}$ -20 dB/dek	$\omega = 1/T_I$ 0 dB -90°	1 t=T _i t		0 dB ω=1/T _i	-90°
	PT ₁	$\frac{1}{1+j\omega T}$	$ \begin{array}{c ccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	$\omega = 1/T$ -3 dB -45°	t=T t	0	O dB/dek 0=1/T 0 -3dB 20dB/dek	ω=1/T ω .90°
	D	$j\omega T_D$	$j\omega T_D$ +20 dB/dek +90°	$\omega = 1/T_D$ 0 dB $+90^{\circ}$	$T_D \cdot \delta(t)$	+1 • ω=1/T ω=0	+20dB/dek 0 dB © =1/T _i	+90°
mini- mal- phasig	PD	$1 + j\omega T_V$	$ \begin{array}{c ccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	$\omega = 1/T_V$ +3 dB +45°	$1 \qquad \qquad \uparrow \qquad \qquad \downarrow \qquad \qquad \qquad \qquad \downarrow \qquad \qquad \qquad \downarrow \qquad \qquad \qquad \qquad \downarrow \qquad \qquad \qquad \downarrow \qquad \qquad \qquad \qquad \downarrow \qquad \qquad \qquad \downarrow \qquad \qquad \qquad \qquad \qquad \downarrow \qquad $	+1 φ=+45° ω=1/T _V ω=0 1	+3dB +20dB/del	+90° +45° ω=1/T _V ω
pilasiy	PD nichtmini- malphasig	$1 - j\omega T_V$	$ \begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	+3 dB -45°	$\begin{array}{c c} & & & \\ \hline \end{array}$	-1 φ=-45 ω=1/Γ	+3dB +20dB/del 10 dB/dek o=1/T _V (wie PD minimalphasig)	ω=1/T _V ω -90°
-	T _L	$e^{-j\omega T_L}$	Betrag = 1 = konstant Phase = $-\omega T_L$	$\omega = \frac{1}{T_L};$ $\varphi = -57^{\circ}$ $\omega = \frac{\pi}{T_L};$ $\varphi = -180^{\circ}$	1 t=T _L t	ω=π/T, φ=-180 ω=0 ω=T, φ=-57°	0 dB ₩	ω=1/T _L ω=π/T _L -57° -180°
	PT ₂	$\frac{1}{1+j\omega\frac{2D}{\omega_0}+\frac{(j\omega)^2}{{\omega_0}^2}}$		Phase=-90°	1 / / t	ω=ω, φ=90	0 dB	-90°

Ausnahmen:

PD nicht-0dB/dek => +20 dB/dek

minimalphasig

Totzeitglied 0dB/dek -90°

 $-\omega T_t$

nicht minimalphasig



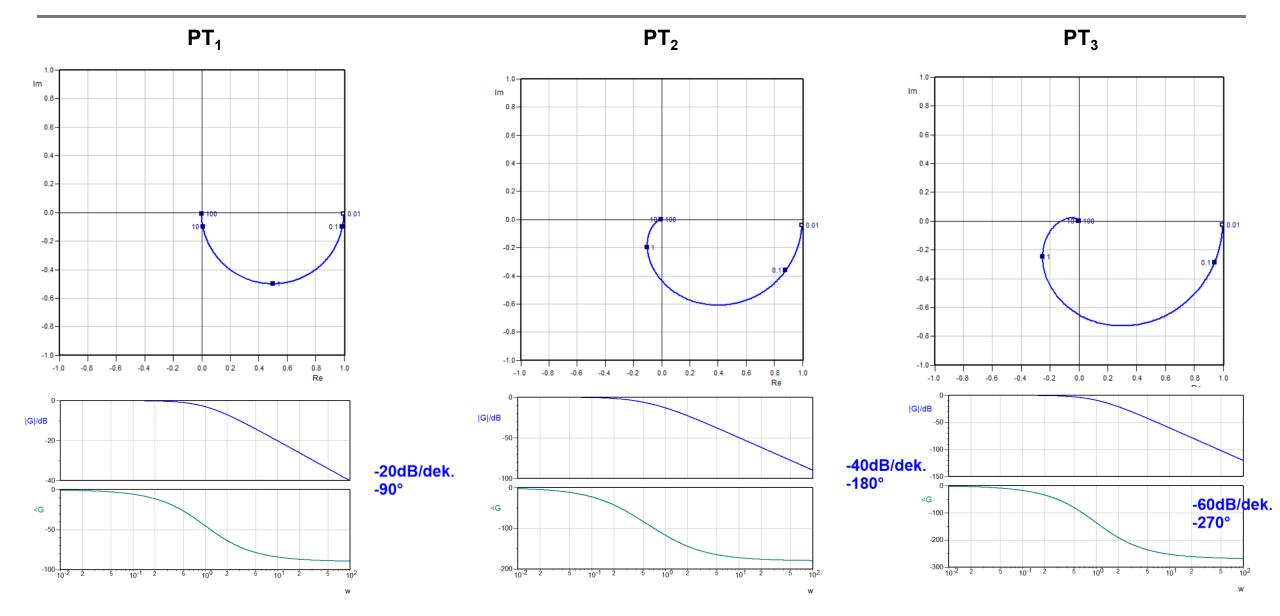


Steigung des asymptotischen Betragsgangs	Asymptotischer Phasengang bei minimalphasigem System
+40 dB/dek	+180°
+20 dB/dek	+90°
0 dB/dek	0°
-20 dB/dek	-90°
-40 dB/dek	-180°
-60 dB/dek	-270°

- ⇒ Was ist überhaupt ein "nichtminimalphasiges" System?
 - ⇒ Zu einem gegebenen Betragsgang gibt es genau ein stabiles System, das den Frequenzgang mit minimaler Phasen-Nacheilung realisiert: "minimalphasig". Alle anderen Realisierungen sind nichtminimalphasig!
 - ⇒ Zur Erinnerung aus der Systemtheorie:
 Nichtminimalphasig ⇔ Mind. eine Nullstelle in rechter s-Halbebene
 - **⇒** Beispiele:
 - \Rightarrow nichtminimalphasiges PD-System: $G(j\omega) = 1 j\omega T$ bzw. ein System mit diesem Term im Zähler
 - \Rightarrow Allpass $G(j\omega) = \frac{1-j\omega T}{1+j\omega T}$
 - \Rightarrow Totzeitsystem $e^{-j\omega T_t}$

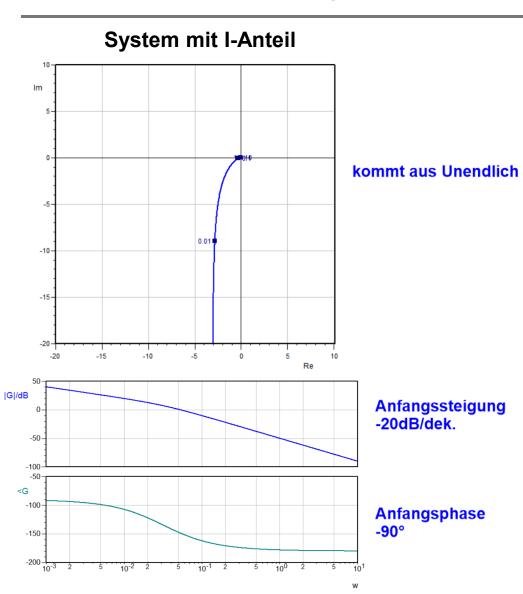
Wie erkennt man am Bode-Diagramm / an der Ortskurve den Systemtyp - PT_n-Systeme?



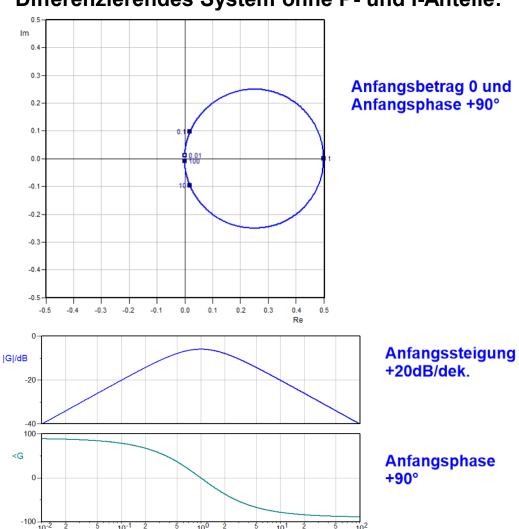


Wie erkennt man am Bode-Diagramm / an der Ortskurve den Systemtyp?





Differenzierendes System ohne P- und I-Anteile:



konstant 18dB



-40dB/dek.

(od. steiler)

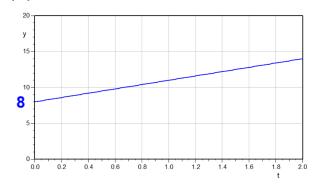
Differenzordnung = r = relativer Grad = Nennergrad – Zählergrad = n - m

Sprungfähiges System

$$a(0) \neq 0 \Leftrightarrow r = 0$$

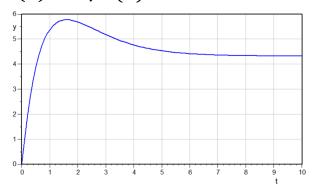
|G|/dB

<G



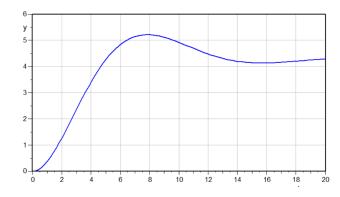
Knickfähiges System

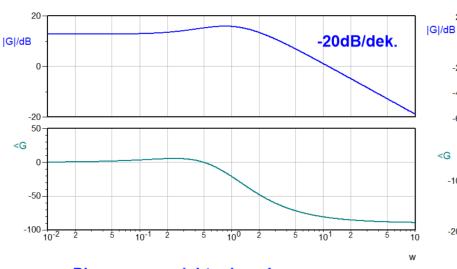
$$a(0) = 0$$
; $\dot{a}(0) \neq 0 \Leftrightarrow r = 1$



System mit flach startendem a(t)

$$a(0) = 0$$
; $\dot{a}(0) = 0 \Leftrightarrow r \geq 2$





<G

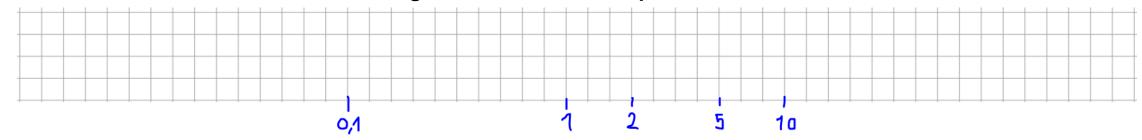
an Phasengang nicht erkennbar





Ziel: Erstelle ein Bode-Diagramm ohne Logarithmen-Papier in "ordentlicher Zeichenqualität"!

⇒ Nutze Kästchen-Schema für die Betragsachse: 10 Kästchen pro Dekade



⇒ Nutze 10-Kästchen-Schema mit genauen Zwischenwerten (Faktor zwischen zwei Kästchen = 10^(1/10) = 0,1259!):

