

建模背景

在汽车制造与系统控制领域，动态系统的行为建模对于性能优化、能耗管理及控制系统设计具有重要意义。本模型针对某一典型动态过程（如电池充电速率、发动机温度响应或电机控制系统），构建了一个基于时间步长的一阶差分方程，以描述系统状态随时间的演化规律。该系统受到多个外部输入变量的影响，包括但不限于电机功率、环境温度和电池电量等关键参数。通过差分方程建模，可以实现对系统动态响应的预测与仿真，为后续控制策略的设计提供理论依据。

建模公式

系统的状态输出由以下一阶差分方程描述：

$$y(t + 1) = 0.6 \cdot y(t) + 0.2 \cdot x1(t) - 0.1 \cdot x2(t) + 0.3 \cdot x3(t)$$

其中， $y(t)$ 表示系统在时间步 t 的状态值， $x1(t)$

$x2(t)$ 和 $x3(t)$ 分别表示在时间步 t

输入的三个外部变量。模型的初始状态设定为 $y(0) = 0$ ，并假设每个时间步的状态更新依赖于前一步状态和当前输入的加权组合。该建模方法适用于离散时间域内的系统仿真与分析。