## Laboratorium Metod Obliczeniowych

Wydział Elektrotechniki Automatyki i Informatyki Politechnika Świetokrzyska

Politechnika Świętokrzyska	
Studia: <b>Stacjonarne I stopnia</b>	Kierunek: <b>Informatyka</b>
Data wykonania: <b>08.01.2018</b>	Grupa: 3ID13B
Imię i nazwisko: <b>Bartłomiej Osak</b>	
Numer ćwiczenia:	Temat ćwiczenia:
11	Równania różniczkowe - Simulink

#### 1. Wstęp teoretyczny.

Simulink jest rozszerzeniem pakietu MATLAB – przy pomocy graficznego środowiska możemy konstruować diagramy czasowe, które reprezentują określone procesy dynamiczne. W języku symulacyjnym Simulink wykorzystuje się najczęściej pliki Matlaba typu .m, służące do rozwiązywania układów równań różniczkowych, liniowych oraz nieliniowych. Zamiast pisać kod Matlaba opisujemy procesy w postaci połączonych bloków, wykorzystując odpowiednie komponenty, reprezentujące dane wejściowe, części układu oraz dane wyjściowe.

Stosowane komponenty w wykonanych układach:

1 Constant	Wartość stała
$\frac{1}{s}$ Integrator	Integrator
Scope	Obserwacja sygnału (rezultat)
Sine Wave	Funkcja sinusoidalna (sinus)
simout  To Workspace	Zapisanie wyniku do zmiennej (wykorzystanie w Matlab)
Gain	Bramka
×	Produkt - zmienna
Mux	Multiplekser
Sum	Sumator

**Równaniem różniczkowym** nazywamy równanie, w którym występuje związek funkcji niewiadomej i jej pochodnych. Rząd równania różniczkowego jest równy największemu rzędowi występujących w nim pochodnych. Równaniem różniczkowym zwyczajnym rzędu n nazywamy równanie postaci:

$$F(x, y, y', y'', ..., y^{(n)}) = 0$$

w którym niewiadomą jest funkcja:

$$y = y(x)$$

i w którym występuje pochodna rzędu n tej funkcji wraz z pochodnymi niższych rzędów, tzn:

$$y' = \frac{dy}{dx}, y'' = \frac{d^2y}{dx^2}, y''' = \frac{d^3y}{dx^3}, \dots, y^{(n)} = \frac{d^{(n)}y}{dx^{(n)}}$$

Rozwiązaniem lub całką równania różniczkowego w przedziale [a,b] nazywamy każdą funkcję zmiennej x wyrażoną w postaci jawnej:

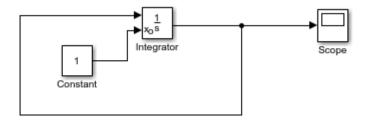
$$y = y(x)$$

lub w postaci uwikłanej:

$$h(x,y)=0$$

## 2. Integrator z wartością inicjującą.

## Model symulacyjny:



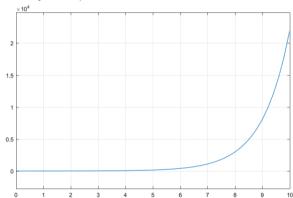
## Konfiguracja:

- Constant→wartość inicjująca: 1
- Integrator → wartość inicjująca: z zewnątrz z bloku Constant

## Rezultat:

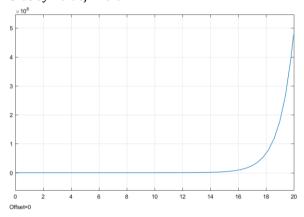
Integrator → wartość inicjująca: 1 (constant)

Czas symulacji: 10.0

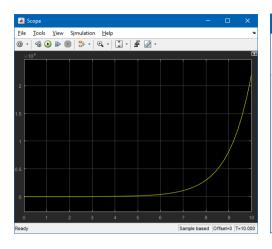


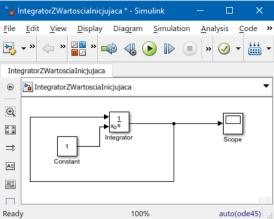
Integrator → wartość inicjująca: 1 (constant)

Czas symulacji: 20.0



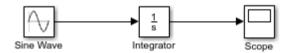
#### Przykładowe zrzuty ekranu:





## 3. Sinusoida.

## Model symulacyjny:

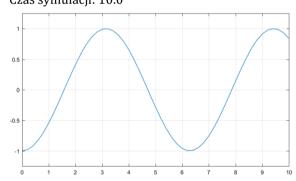


## Konfiguracja:

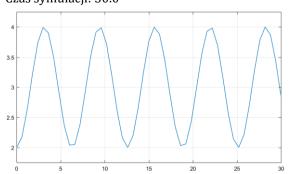
• Integrator → wartość inicjująca wewnętrzna: -1

#### Rezultat:

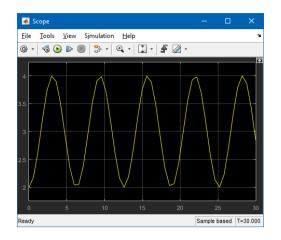
# Integrator $\rightarrow$ wartość inicjująca wewnętrzna: -1 Czas symulacji: 10.0

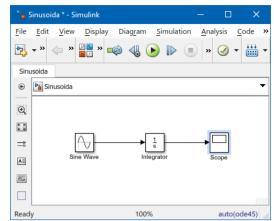


# Integrator $\rightarrow$ wartość inicjująca wewnętrzna: 2 Czas symulacji: 30.0



#### Przykładowe zrzuty ekranu:

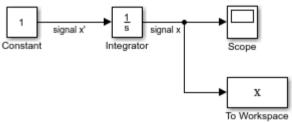




#### 4. Proste równanie różniczkowe.

**Polecenie:** Mamy równanie różniczkowe postaci: x = 1. Wiedząc, że rozwiązanie takiego równania to prosta x = t + C (C - stała) stworzyć model symulacyjny.

## Model symulacyjny:

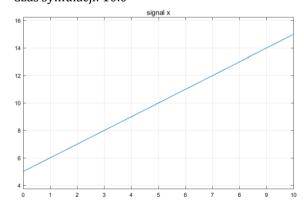


#### Konfiguracja:

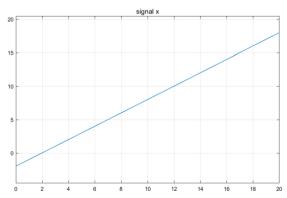
• Integrator → wartość inicjująca wewnętrzna: 5

#### Rezultat – w Simulink:

Integrator → wartość inicjująca wewnętrzna: 5 Czas symulacji: 10.0



Integrator  $\rightarrow$  wartość inicjująca wewnętrzna: -2 Czas symulacji: 20.0



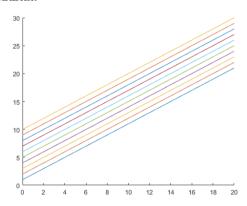
#### Rezultat – w Matlab:

Warunkiem początkowym dla integratora jest zapis "war\_pocz", który jest wykorzystywany w skrypcie matlaba.

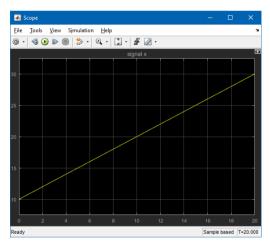
## Kod skryptu:

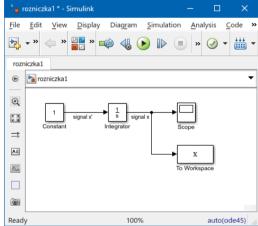
```
figure;
hold on;
for i=1:10
    war_pocz = i;
    sim('rozniczka1');
    plot(tout,x);
end
```

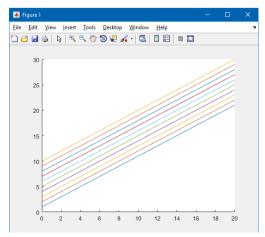
## Rezultat:



## Przykładowe zrzuty ekranu:







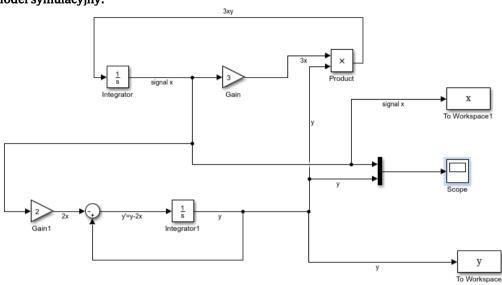
## 5. Układ prostych równań różniczkowych.

Polecenie: Dany jest układ dwóch równań różniczkowych:

$$\begin{cases} \dot{x} = 3xy \\ \dot{y} = y - 2x \end{cases}$$

Wykonać odpowiedni model symulacyjny.

Model symulacyjny:



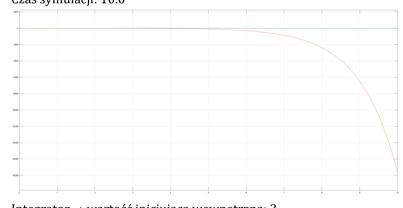
## Konfiguracja:

- Integrator → wartość inicjująca wewnętrzna: 1
- Integrator1 → wartość inicjująca wewnętrzna: 1

## Rezultat – w Simulink:

Integrator → wartość inicjująca wewnętrzna: 1 Integrator1 → wartość inicjująca wewnętrzna: 1

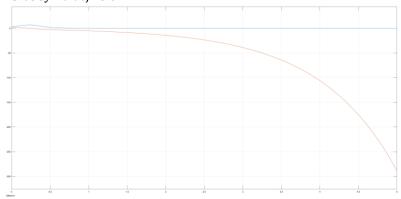
Czas symulacji: 10.0



Integrator → wartość inicjująca wewnętrzna: 3

Integrator1 → wartość inicjująca wewnętrzna: 2

Czas symulacji: 5.0

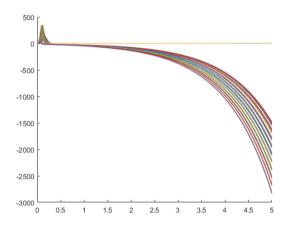


#### Rezultat – w Matlab:

Warunkiem początkowym dla integratora jest zapis "war\_pocz", a dla integratora1 "war\_pocz1".

#### Kod skryptu:

#### Rezultat:



## Przykładowe zrzuty ekranu:

