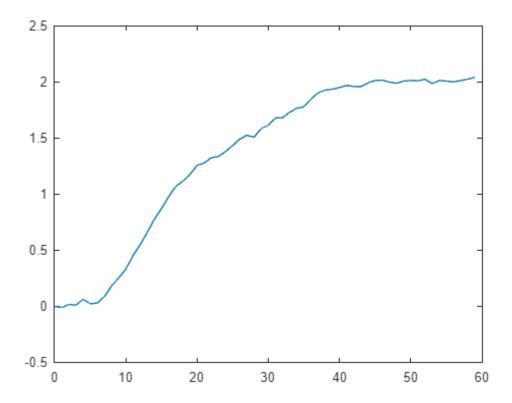
Sprawozdanie z laboratorium 10

Karolina Piotrowska

Wstęp

Celem laboratorium było wyznaczenie parametrów modelu rzeczywistego obiektu regulacji o następującej odpowiedzi skokowej:

```
load obiekt;
t = 0:59;
plot(t, y);
```



Obiekt ten może zostać sprowadzony do następujących modeli:

• obiekt inercyjny I-go rzędu z opóźnieniem

$$G(s) = \frac{ke^{-s\theta}}{Ts+1}$$

• obiekt inercyjny II-go rzędu z opóźnieniem

$$G(s) = \frac{ke^{-s\theta}}{(T_1s+1)(T_2s+1)}$$

• obiekt inercyjny rzędu III, IV, V lub VI

$$G(s) = \frac{k}{(Ts+1)^n}$$

Rozwiązanie

Model A wyznaczony metodą 2.1

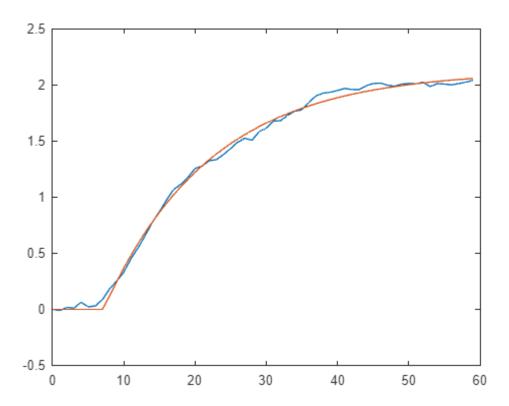
```
load obiekt;

theta = 7.15;
k = 2.125;
T = 15.05;
t = 0:59;

modelA = tf([0 k], [T 1]);
set(modelA, 'outputDelay', theta);
yModel = step(modelA, t);
e = y - yModel;
RMS = sum(e.^2)/length(e)
```

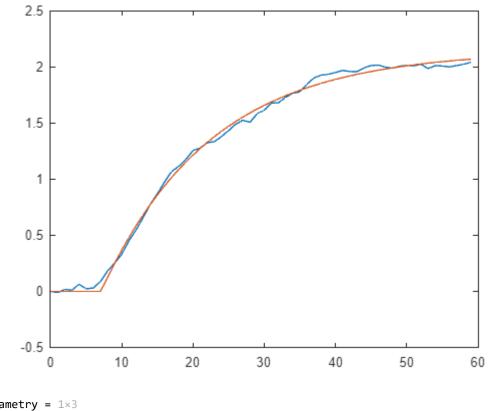
RMS = 0.0015

```
plot(t, y, t, yModel);
```



Model A wyznaczony metodą 2.4

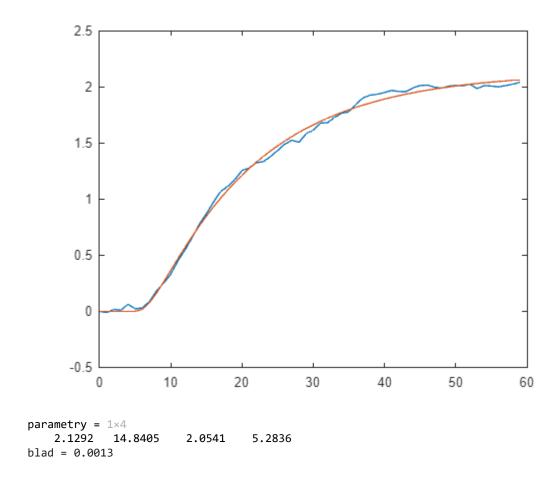
[parametry, blad] = fminsearch('ident',[k, T, theta])



parametry = 1×3 2.1422 15.4255 7.0972 blad = 0.0015

Model B wyznaczony metodą 2.4

[parametry, blad] = fminsearch('ident2',[k, T, T, theta])

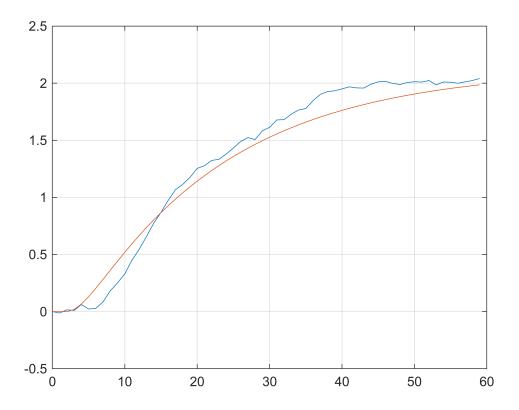


Model B wyznaczony metodą 2.3

```
load obiekt;

theta1=2.0541;
k1=2.1292;
T1=20.2428;
T2=2.2492;
t1=0:59;

modelB3=tf([0 0 k1], [T1*T2 T1+T2 1]);
set(modelB3, 'outputDelay', theta1);
yModel1=step(modelB3,t1);
plot(t1,y,t1,yModel1);
grid on;
```

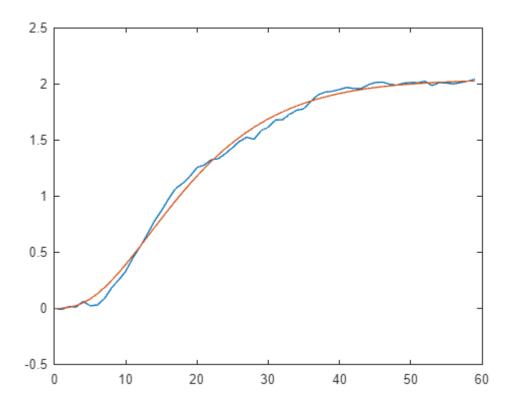


```
e1=y-yModel1;
RMS=sum(e1.^2)/length(e1)
```

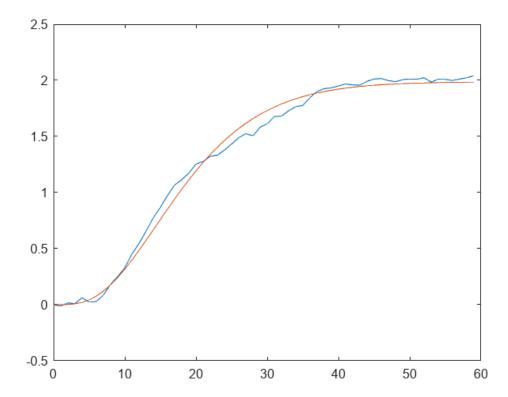
RMS = 0.0138

Model C wyznaczony metodą 2.4s

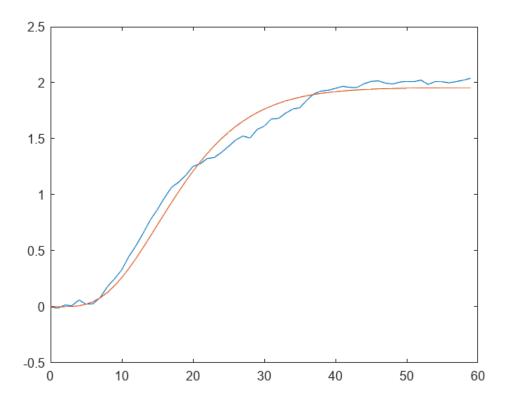
```
load obiekt;
rzad = [3 4 5 6];
global n;
for i = 1:length(rzad)
    n = rzad(i);
    [parametry, blad] = fminsearch('ident3', [k, T])
end
```



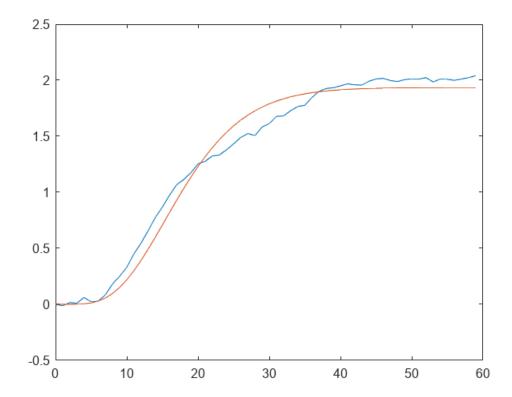
parametry = 1×2 2.0396 6.6553 blad = 0.0024



parametry = 1×2 1.9880 4.7882 blad = 0.0040



parametry = 1×2 1.9567 3.7380 blad = 0.0071



parametry = 1×2 1.9347 3.0614 blad = 0.0106