

**Московский государственный технический
университет им. Н.Э. Баумана**

**Факультет «Информатика и системы управления»
Кафедра ИУ5 «Системы обработки информации и управления»**

Курс «Теория автоматического управления»

**Отчет по лабораторной работе №5
Исследование устойчивости систем автоматического управления методом
Михайлова»**

Выполнила:
студентка группы ИУ5-51Б
Бирюкова Е.И.
Подпись и дата:

Проверил:
преподаватель каф. ИУ5
Лукьянов В.В.
Подпись и дата:

Москва, 2024 г.

Цель работы

Цель лабораторной работы — экспериментальное построение областей устойчивости линейных систем автоматического управления и изучение влияния на устойчивость системы ее параметров.

Вариант полученного задания

Вариант	Передаточная функция разомкнутой системы	T_I, c
3	$W(s) = \frac{K}{(T_0 s + 1) \cdot (T_1^2 s^2 + T_2 s + 1)}$	1,0

Порядок выполнения работы

1. Для выбранных значений T_0 и T_1 подобрать T_2 и $K_{кр}$, при которых система находится на границе устойчивости, и построить график $K(T_2)$. График рассчитывается следующим образом:

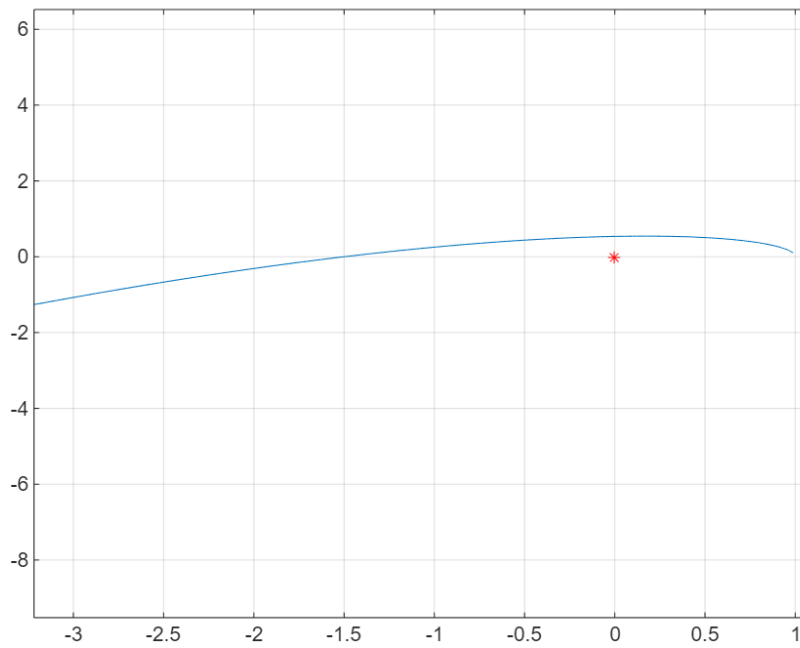
- 1.1. Значение T_2 выбрать равным 0.5, K выбрать незначительным (порядка 0.00001).

Построить годограф, определить расстояние от начала координат до точки пересечения годографа с осью абсцисс, оно равно $K_{кр}$ (с помощью zoom).

Введем следующий скрипт в Matlab Online

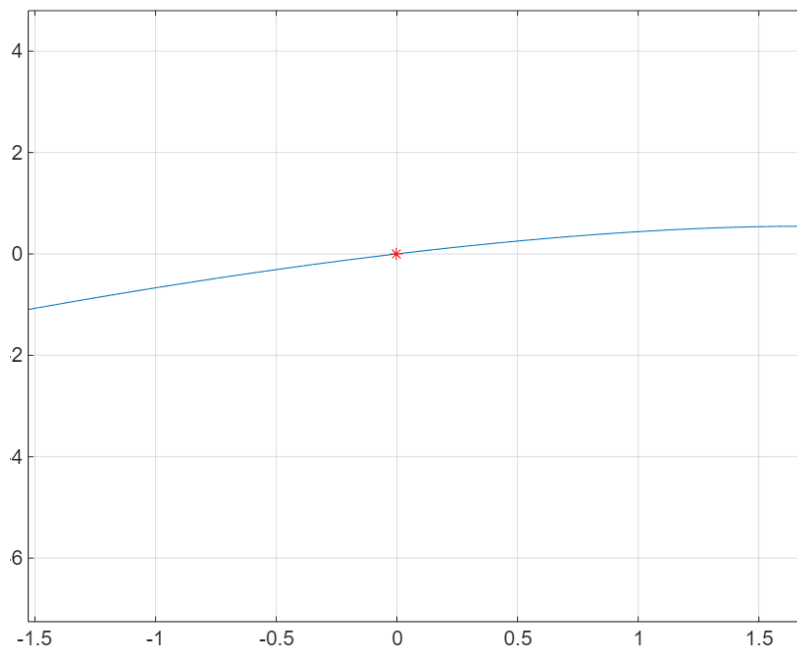
```
K = 0.00001; %(передаточный коэффициент)
T1 = 1; %(по варианту)
T2 = 0.5; %(по варианту)
W1 = tf(1,[0.5 1]); %(для апериодического звена)
W2=tf(1,[T1*T1 T2 1]); %(Апериодическое звено 2-ого порядка)
W = K*W1*W2; %(для разомкнутой системы)
Wf = feedback(W,1); %(для замкнутой системы)
[num,den]=tfdata(Wf, 'v'); %(числитель и знаменатель ПФ)
omega = 0.1:0.01:10; %(диапазон и шаг частот)
G = freqs(den,1,omega); %(расчет годографа)
u = real (G); %(вещественная часть годографа)
v = imag(G); %(мнимая часть годографа)
figure(1); %(График строится в 1-м окне)
plot(u,v,0,0,'r*'); %(график годографа, в т.(0,0) красная *)
grid on; %(координатная сетка)
figure(2); %(График строится во 2-м окне)
step(Wf); %(переходная функций)
grid on; %(координатная сетка)
figure(3); %(График строится в 3-м окне)
bode(Wf); %(ЛАХ)
grid on; %(координатная сетка)
T2 = [0.5 1 1 1.5 2 2.5 3 3.5 4 4.5 5];
K = [2 4 6 8 10 12 14 16 18 20]; %(десять полученных значений)
plot(T2, K);
```

Получим

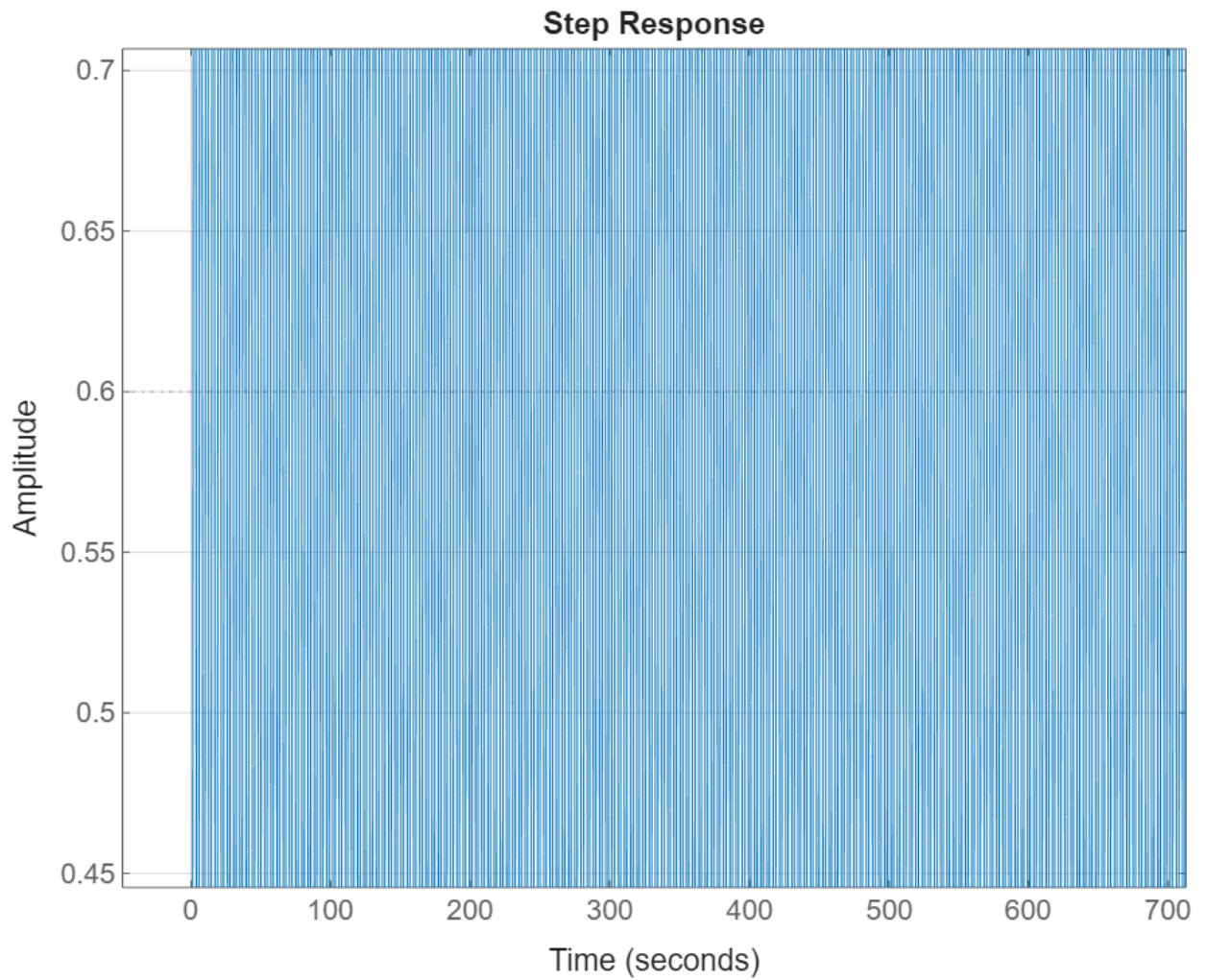


$K_{\text{крит}} = 1,5$

1.2. Перестроить годограф для $K_{\text{кр}}$, убедиться, что система находится на границе устойчивости как по критерию Михайлова, так и по виду переходной функции (step) и ЛАХ.



По критерию Михайлова данная система находится на границе устойчивости.

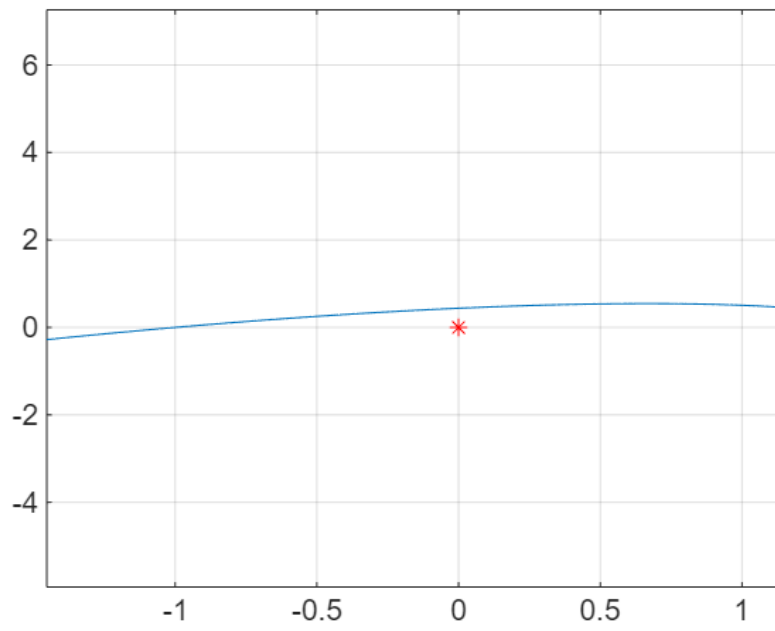


По графику реакции на ступенчатое воздействие видно, что система находится на границе устойчивости и постоянно меняет свое состояние в заданном диапазоне значений.

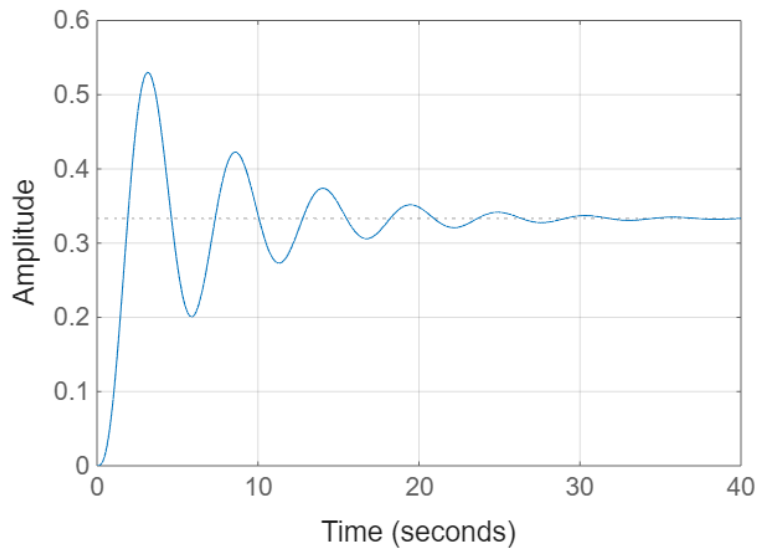
1.3. Построить годографы, графики переходных функций и ЛАХ для одной из точек при

$[K < K]_{кр}$, $[K = K]_{кр}$ и $[K > K]_{кр}$.

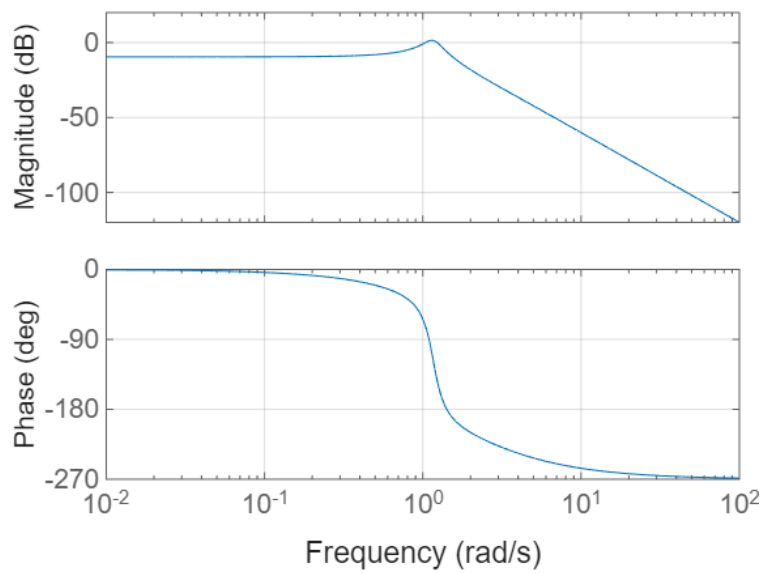
$K < K_{крит}$



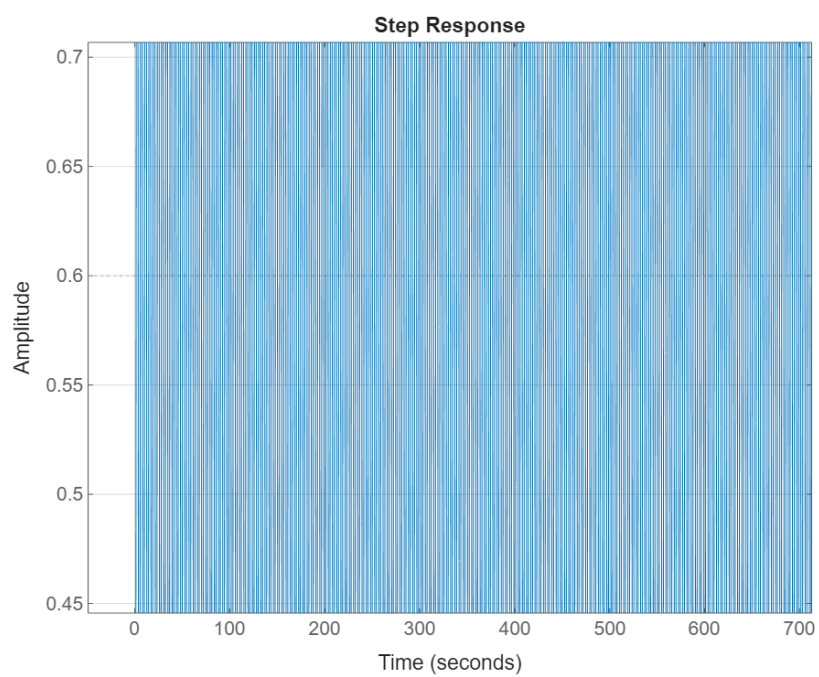
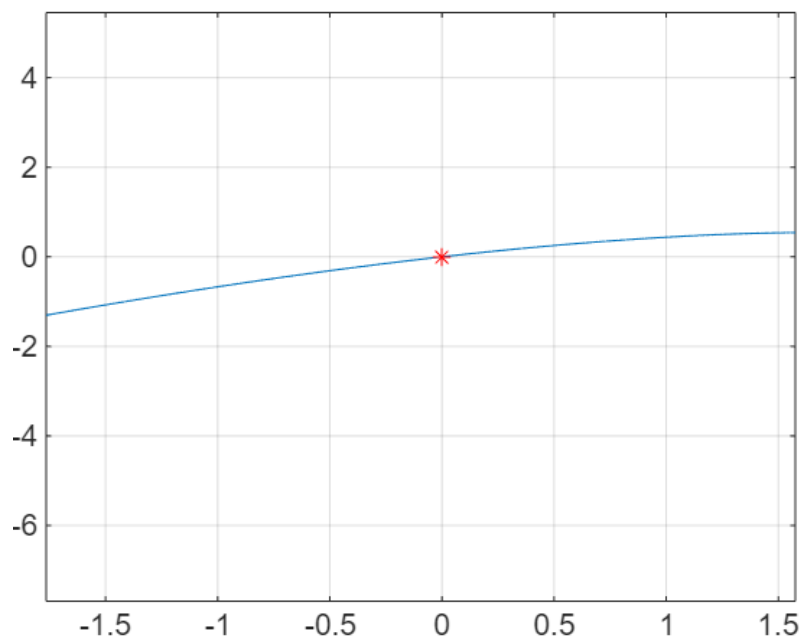
Step Response

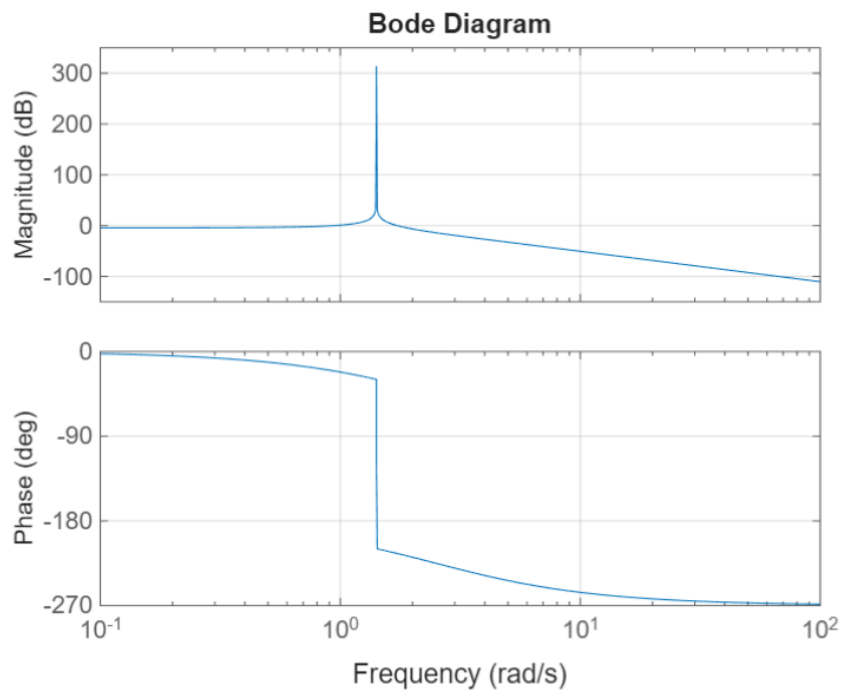


Bode Diagram

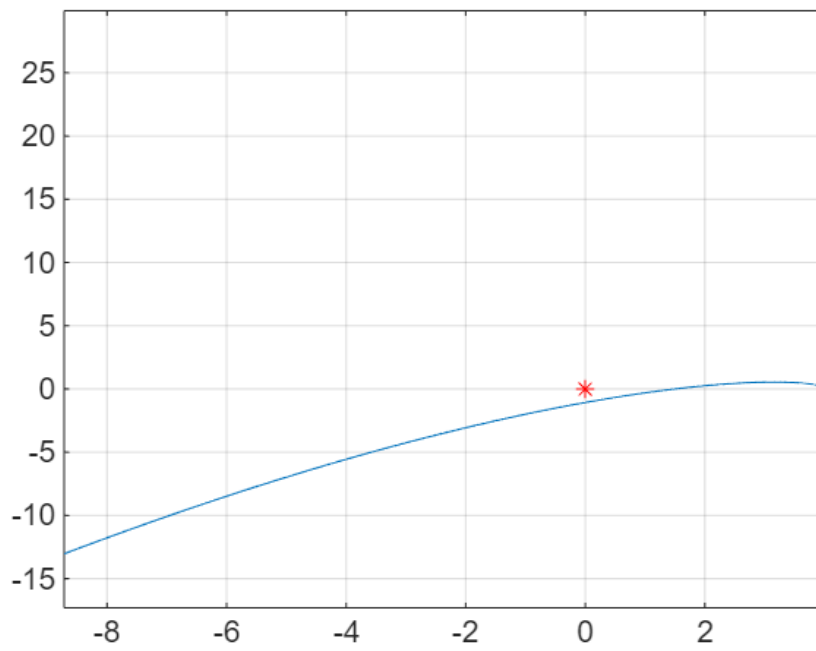


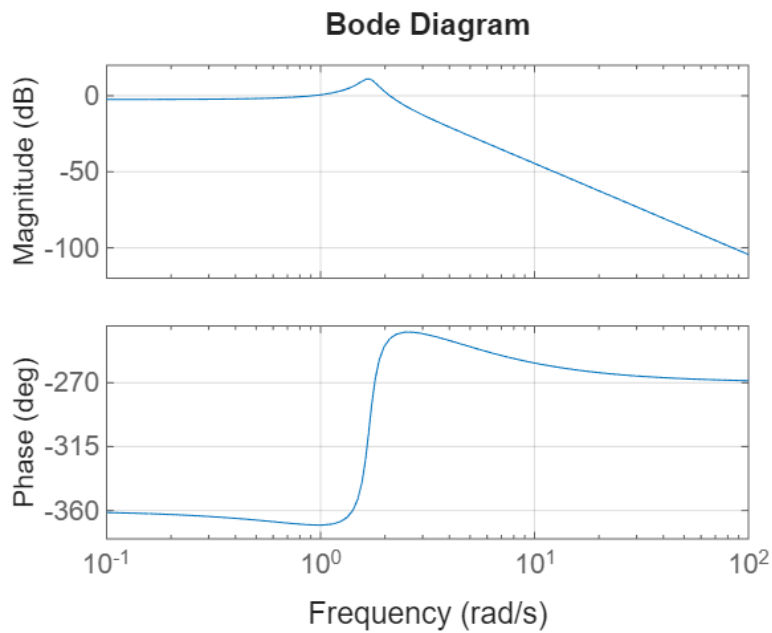
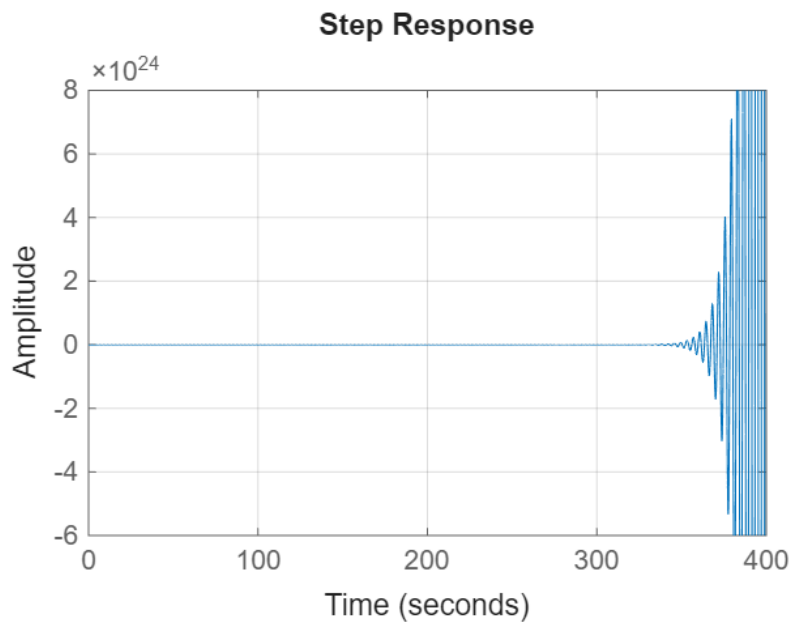
$$K=K_{\text{крит}}$$





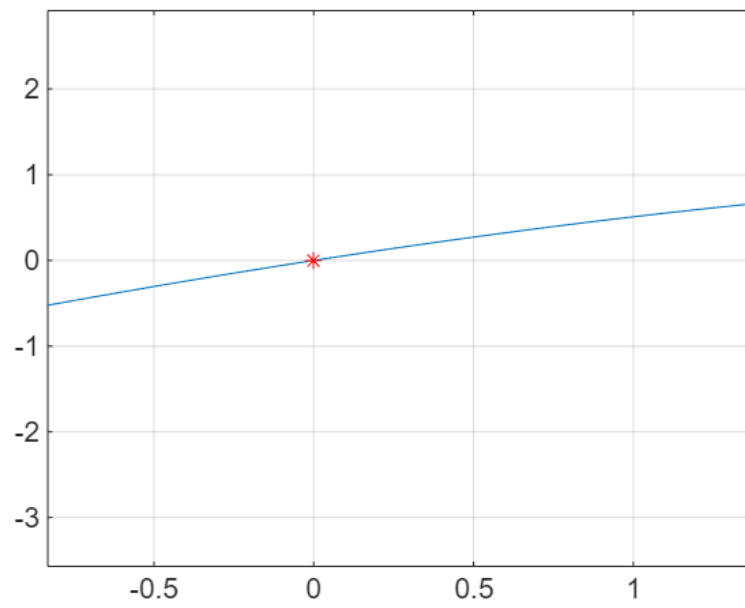
$K > K_{\text{крит}}$



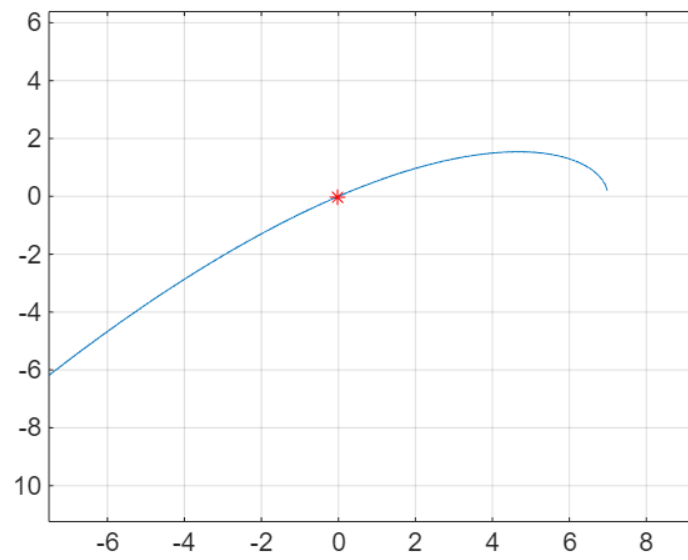


1.4. Перебирая значения T_2 в диапазоне $[1 \ 1.5 \ 2 \ \dots \ 5]$, определить для них $K_{кр}$.

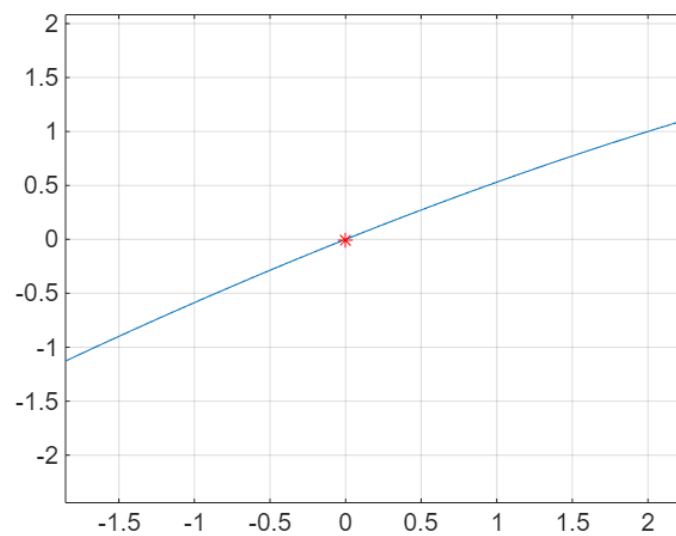
$$T_2 = 1 \ K_{кр} = 3.5$$



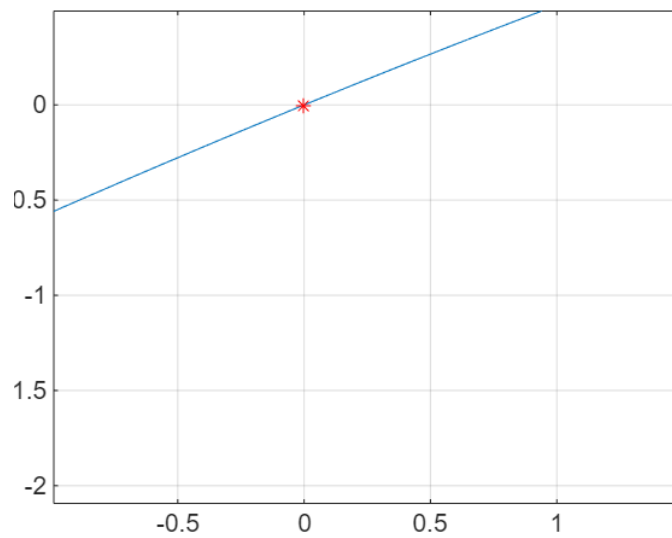
$$T_2 = 1.5 K_{\text{кр}} = 6$$



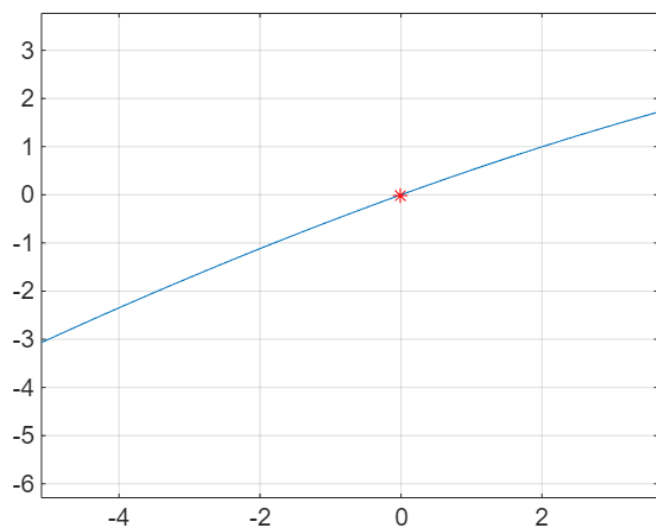
$$T_2 = 2 K_{\text{кр}} = 9$$



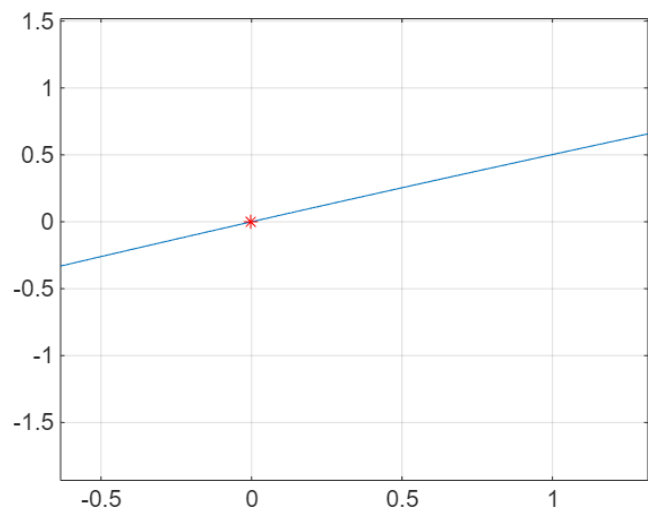
$$T_2 = 2.5 K_{\text{кр}} = 12.5$$



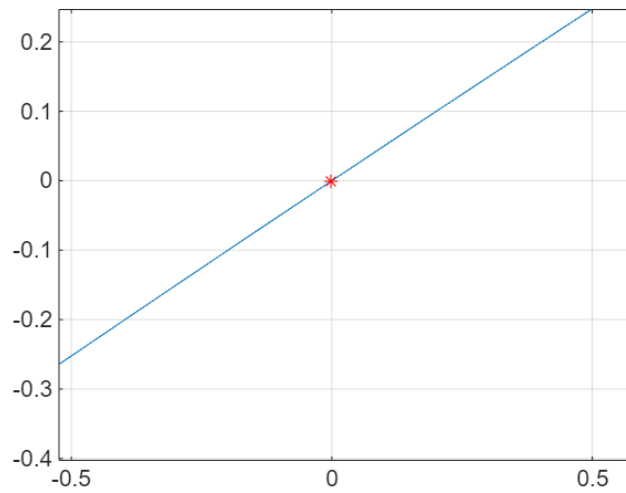
$$T_2 = 3 K_{\text{кр}} = 16.5$$



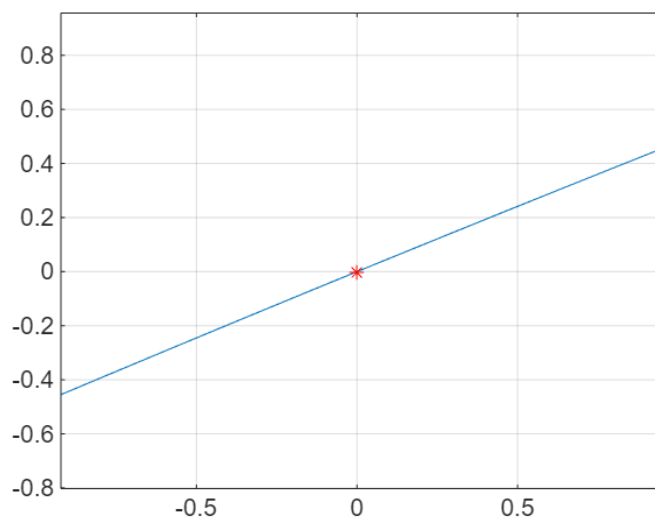
$$T_2 = 3.5 K_{\text{кр}} = 21$$



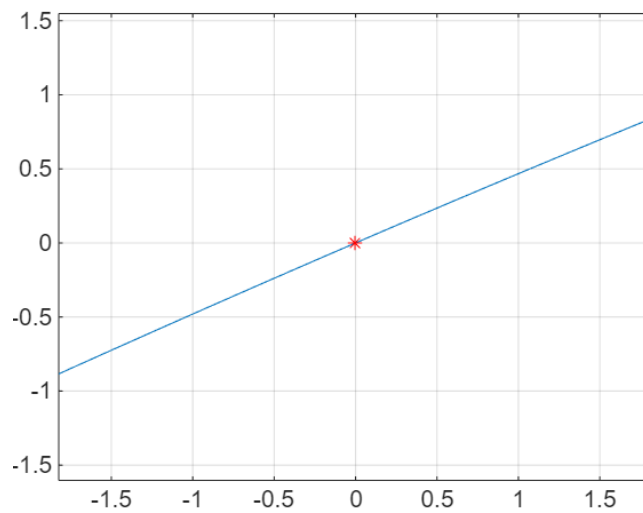
$$T_2 = 4 K_{\text{кр}} = 26$$



$$T_2 = 4.5 K_{\text{кр}} = 31.5$$



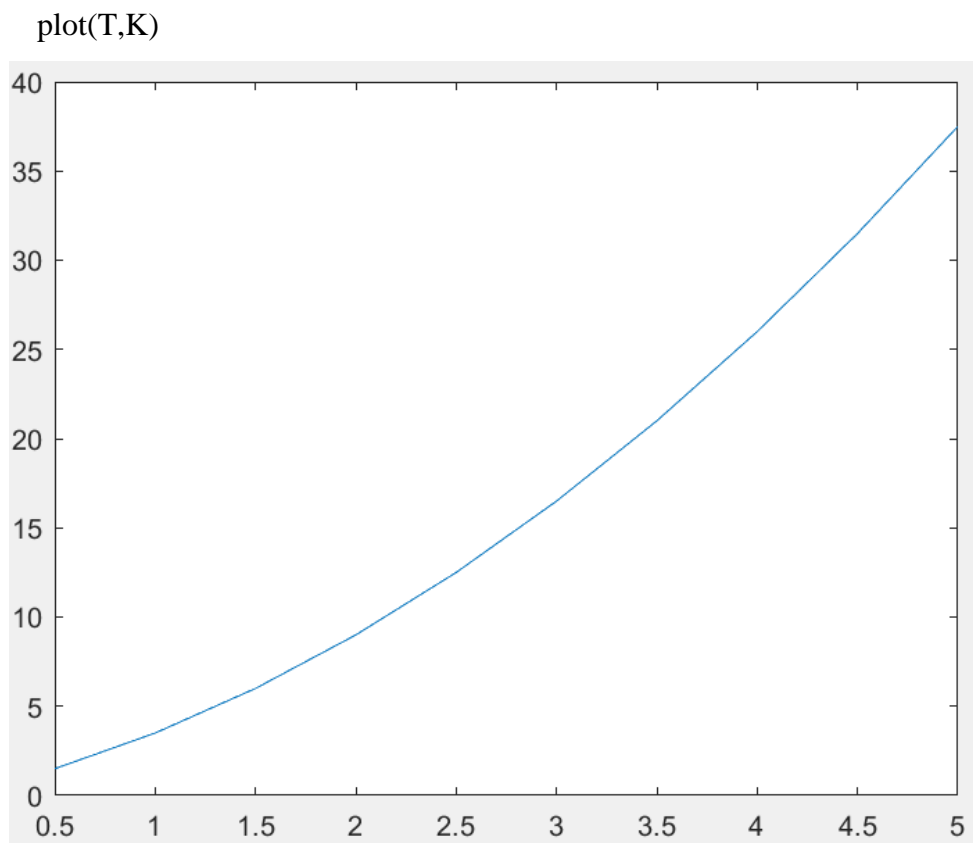
$$T_2 = 5 K_{\text{кр}} = 37.5$$



1.5. Построить график $K_{\text{кр}}(T_2)$ с помощью следующего кода:

`T2=[0.5 1 1.5 2 2.5 3 3.5 4 4.5 5]`

`K=[.....] % (десять полученных значений)`



Контрольные вопросы

1. Какие функции реализуют операторы *freqs*, *feedback*?

freqs(B, A, w) для построения АФЧХ системы, где A – вектор коэффициентов числителя передаточной функции, B – вектор коэффициентов знаменателя.

Feedback – обратная связь.

2. Сформулировать корневой критерий устойчивости. Что такое годограф? Как строится корневой годограф (что откладывается по осям графика)? Как коэффициент усиления, который находится в числителе передаточной функции, влияет на поведение корней характеристического уравнения, которое находится в знаменателе передаточной функции? Вручную посчитать две точки корневого годографа.

Корневой критерий устойчивости: Устойчивость системы зависит от знака вещественных частей корней характеристического уравнения замкнутой системы:

Чтобы САУ была устойчивой необходимо, чтобы вещественные части корней были отрицательными. Если хотя бы один корень имеет положительную вещественную часть, то

процесс будет расходящийся, а система – неустойчива. Если корень равен 0, то малейшее появление отрицательной составляющей сделает процесс устойчиво колебательным, а положительной – неустойчиво колебательным.

Часто корни характеристического уравнения при анализе устойчивости систем изображают на комплексной плоскости – плоскости корней характеристического уравнения. Комплексная плоскость мнимой осью разбивается на 2 части. Левую сторону называют областью устойчивости, а правую – областью неустойчивого движения. Если корни лежат на мнимой оси или в 0, то система находится на границе устойчивости.

Корневой годограф – любая траектория, описанная корнями характеристического уравнения при изменении любого числового коэффициента в системе.

Годограф строится на основе значений мнимой и действительной частей корней характеристического уравнения. На оси абсцисс откладывается значение действительной части, на оси ординат – мнимая часть.

Порядок построения корневого годографа:

- Определение и нанесение нулей и полюсов разомкнутой системы для стандартной записи и стандартной схемы системы, определение участков вещественной оси, принадлежащих годографу.
- Полюса — корни характеристического полинома знаменателя передаточной функции, нули — корни характеристического полинома числителя.
- Определение количества, углов наклона и точки пересечения с вещественной осью асимптот корневого годографа.
- Определение углов выхода корневого годографа из полюсов разомкнутой системы и углов входа в нули разомкнутой системы.

Расчет двух точек корневого годографа.

$n=2$

$$W(s) = \frac{k}{(T_0 s + 1)(T_1^2 s^2 + T_2 s + 1)}$$

$$\Phi(s) = \frac{W(s)}{s + W(s)} = \frac{k}{1 + (T_0 s + 1)(T_1^2 s^2 + T_2 s + 1)}$$

$$P(s) = T_0 T_1^2 s^3 + T_0 T_2 s^2 + T_0 s + T_1^2 s^2 + T_2 s + 1 + k$$

$$P(s) = T_0 T_1^2 s^3 + (T_0 T_2 + T_1^2) s^2 + (T_0 + T_2) s + (k + 1)$$

Полн. $k = -1, T_0 = 0,5, T_2 = 0,5, T_1 = 1$

$$P(s) = 0,5 s^3 + 1,25 s^2 + s + k + 1$$

$$P(s) = 0,5 s^3 + 1,25 s^2 + s$$

$$P(s) = s(0,5 s^2 + 1,25 s + 1) = 0$$

$s = 0$ или $0,5 s^2 + 1,25 s + 1 = 0 \quad | \cdot 2$

$$s^2 + 2,5 s + 2 = 0 \quad | \cdot 2$$

$$2 s^2 + 5 s + 4 = 0$$

$$D = 25 - 32 = -7$$

$$s_{1,2} = \frac{-5 \pm \sqrt{-7}}{4}$$

$$s_1 = \frac{-5 - \sqrt{7}i}{4}; s_2 = \frac{-5 + \sqrt{7}i}{4}$$

Получаем $s_1 = 0; s_2 = \frac{-5 - \sqrt{7}i}{4}; s_3 = \frac{-5 + \sqrt{7}i}{4}$

При $k = 1; T_0 = 0,5; T_2 = 0,5; T_1 = 1$

$$P(s) = 0,5 s^3 + 1,25 s^2 + s + 2 = 0 \Rightarrow 2 s^3 + 5 s^2 + 4 s + 8 = 0$$

$$s^3 + 2,5 s^2 + 2 s + 4 = 0$$

Воспользуемся Т. Вюрца-Каргана.

$$Q = \frac{a^2 - 3b}{9} = \frac{2,5^2 - 6}{9} \approx 0,028$$

$$R = \frac{2a^3 - 9ab + 27c}{54} = \frac{2 \cdot 2,5^3 - 9 \cdot 2,5 \cdot 2 + 27 \cdot 4}{54} \approx 1,745$$

$$S = Q^3 - R^2 \approx 0,028^3 - 1,745^2 \approx -3,045 < 0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow s_1 = -2,368$$

$$s_2 = -0,066 + i \cdot 1,288$$

$$s_3 = -0,066 - i \cdot 1,288$$

3. Сформулировать критерии устойчивости Гурвица, Михайлова, логарифмический критерий. Как строится годограф Михайлова (что откладывается по осям графика)? Вручную посчитать одну точку годографа.

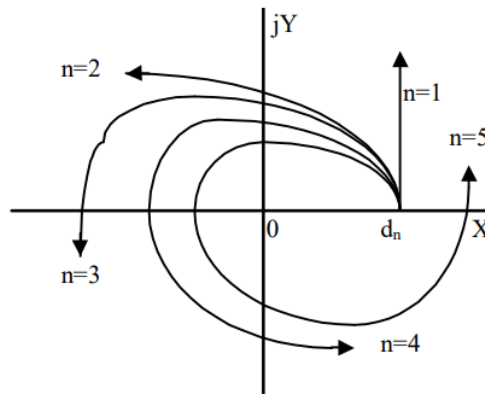
Критерий устойчивости Михайлова:

Для устойчивости системы необходимо и достаточно, чтобы годограф

$$D(j\omega) = [a_n (j\omega)^n + a_{n-1} (j\omega)^{n-1} + \dots + a_1 (j\omega) + a_0 = U] \quad _D(\omega) + jV_D(\omega), \text{ начинаясь}$$

при $\omega=0$ на положительной вещественной полуоси комплексной плоскости, проходил последовательно n -квадрантов этой плоскости в положительном направлении, где n — порядок системы.

Кривая Михайлова для устойчивых систем всегда имеет плавную спиралевидную форму, причем ее конец уходит в бесконечность в том квадранте координатной плоскости, номер которого равен степени характеристического уравнения.



Критерий устойчивости Гурвица:

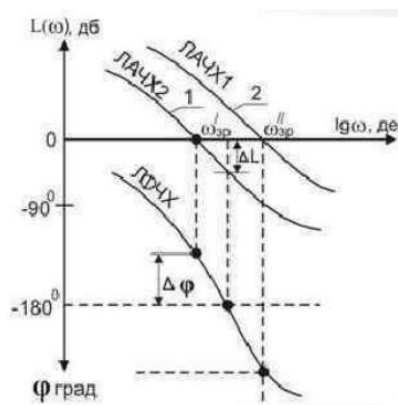
Необходимое условие: все коэффициенты характеристического уравнения должны быть одного знака. (Также является достаточным для систем 1-го и 2-го порядка).

Для устойчивости линейной САУ по критерию Гурвица необходимо и достаточно, чтобы были одного знака n главных определителей матрицы коэффициентов характеристического уравнения заданной системы.

$$\Delta_1 = a_1 > 0; \quad \Delta_2 = \begin{vmatrix} a_1 & a_3 \\ a_0 & a_2 \end{vmatrix} > 0; \quad \Delta_3 = \begin{vmatrix} a_1 & a_3 & a_5 \\ a_0 & a_2 & a_4 \\ 0 & a_1 & a_3 \end{vmatrix} > 0$$

Логарифмический критерий:

Логарифмический критерий – это частотный критерий, позволяющий судить об устойчивости замкнутой САУ по виду логарифмической характеристики разомкнутой системы. Система устойчива, если запасы устойчивости по фазе и амплитуде больше 0.



4. Как по логарифмическому критерию устойчивости определить $K_{кр}$ и $\omega_{кр}$?

Можно получить $K_{кр}$ так:

1. найти частоту $\omega_{кр}$, на которой сдвиг по фазе составляет -180 градусов;
2. найти значение ЛАХ на этой частоте;

3. $K_{кр} = 20 \lg(LAX(\omega_{кр}))$.

5. Как построить $K_{кр}(T)$, используя критерий устойчивости Гурвица? Постройте, используя любой критерий устойчивости, зависимость $K_{кр}(T)$ для варианта системы, передаточная функция которой имеет вид, указанный в таблице 1.

$N^{\circ} 5.$

$$W(s) = \frac{k}{(T_0 s + 1)(T_1 s^2 + T_2 s + 1)}$$

$$p(s) = T_0 T_1 s^3 + T_0 T_2 s^2 + T_0 s + T_1 s^2 + T_2 s + 1 + k \quad (\text{из } N^{\circ} 2)$$

По формуле Эйлера $s = \omega j$

$$p(\omega j) = T_0 T_1 (\omega j)^3 + (T_0 + T_2) \omega j + (T_0 T_2 + T_1^2) \cdot (-\omega^2) + 1 + k$$

$$\begin{cases} \operatorname{Im}(p(\omega j)) = -T_0 T_1 \omega^3 + (T_0 + T_2) \omega \\ \operatorname{Re}(p(\omega j)) = -(T_0 T_2 + T_1^2) \omega^2 + 1 + k \end{cases} \quad (\text{при } T_0 = T_2 = 0,5, T_1 = 1)$$

$$\Rightarrow \begin{cases} \operatorname{Im}(p(\omega j)) = -0,5 \omega^3 + \omega \\ \operatorname{Re}(p(\omega j)) = -1,25 \omega^2 + 1 + k \end{cases}$$

$$\begin{cases} -0,5 \omega^3 + \omega = 0 \\ -1,25 \omega^2 + 1 + k = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} -0,5 \omega^3 + \omega = 0 \quad | \cdot (-2) \\ \omega^3 - 2\omega = 0 \\ \omega(\omega^2 - 2) = 0 \\ \omega_1 = 0 \text{ или } \omega_2 = \sqrt{2} \text{ или } \omega_3 = -\sqrt{2} \end{cases} ; \begin{cases} -1,25 \omega^2 + 1 + k = 0 \quad | \cdot (-4) \\ 5\omega^2 - 4 - 4k = 0 \\ k = \frac{5\omega^2 - 4}{4} \end{cases}$$

$$\begin{cases} x = -1,25 \omega^2 + 2,5 \\ y = -0,5 \omega^3 + \omega \end{cases}$$

$$k_1 = \frac{0-4}{4} = -1$$

$$k_2 = \frac{10-4}{4} = 1,5 \quad \text{соединяя}$$

$$k_3 = \frac{10-4}{4} = 2$$

