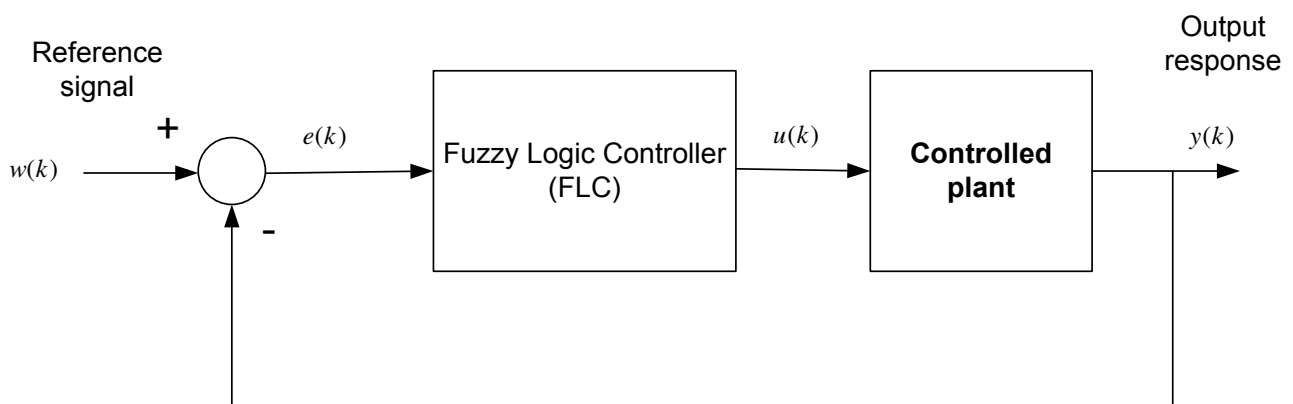
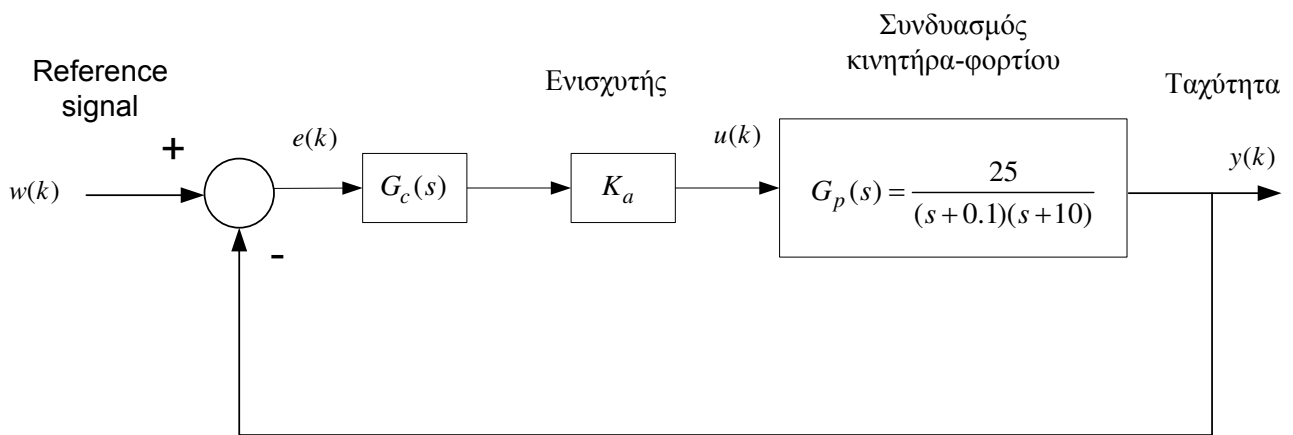


## Εργασία στα Ασαφή Συστήματα

### Έλεγχος ταχύτητας ενός μηχανισμού τραπέζιου εργασίας με ασαφείς Ελεγκτές

#### Ελεγχόμενο σύστημα

Ένας μηχανισμός τραπέζιου εργασίας υψηλής ακρίβειας χρησιμοποιεί ένα ταχύμετρο ακριβείας και ένα dc κινητήρα απευθείας οδήγησης, όπως φαίνεται στο Σχ.1, [1]. Στόχος είναι να διατηρήσουμε την υψηλή ακρίβεια στην μόνιμη κατάσταση ισορροπίας του ελέγχου ταχύτητας. Για να έχουμε μηδενικό σφάλμα στην μόνιμη κατάσταση, επιλέγουμε ελεγκτές με αναλογική-ολοκληρωτική δράση. Το σύστημα ελέγχου με χρήση ασαφών ελεγκτών φαίνεται στο Σχ.2.



- $r(k)$  είναι το σήμα αναφοράς (Reference signal)
  - $y(k)$  είναι η έξοδος του συστήματος
  - $e(k)$  είναι το σφάλμα του σήματος αναφοράς σε σχέση με την έξοδο του συστήματος
  - $e(k) = r(k) - y(k)$
  - $u(k)$  είναι ο νόμος ελέγχου (έξοδος του ελεγκτή)
- Θεωρούμε ότι η μέγιστη ταχύτητα του τραπεζιού εργασίας που μας ενδιαφέρει είναι  $\omega_{\max} = 50 \text{ (rad/sec)}$ .

### Σχεδίαση γραμμικού ελεγκτή

Για μηδενικό σφάλμα στη μόνιμη κατάσταση του ελέγχου ταχύτητα επιλέγουμε ένα γραμμικό ελεγκτή PI της μορφής

$$G_c(s) = K_p + \frac{K_I}{s} = \frac{K_p(s+c)}{s}, \quad c = \frac{K_I}{K_p}$$

Να προσδιορισθούν οι παράμετροι του γραμμικού ελεγκτή έτσι ώστε να πληρούνται οι παρακάτω προδιαγραφές.

1. Υπερύψωση για βηματική είσοδο μικρότερη από 8%.
2. Χρόνος ανόδου μικρότερος από 0.6 δευτερόλεπτα.

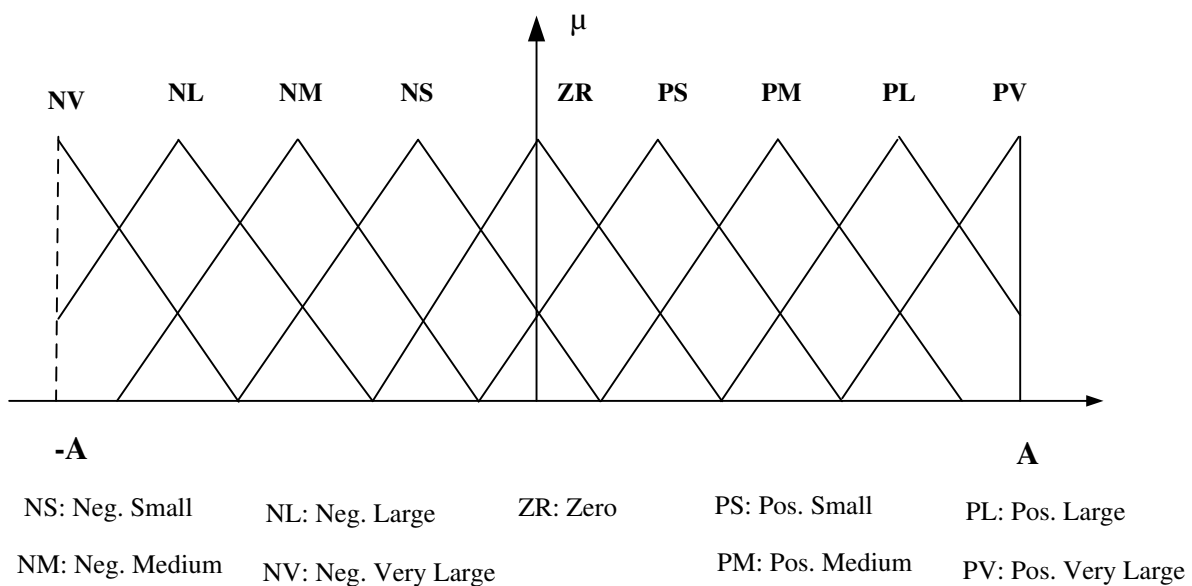
Για την σχεδίαση του γραμμικού ελεγκτή, ακολουθούμε τις αρχές του κλασικού αυτομάτου ελέγχου, χρησιμοποιώντας το πρόγραμμα control toolbox του MATLAB.

- Τοποθετείστε το μηδενικό του ελεγκτή ανάμεσα στους πόλους -0.1 και -10 του ελεγχόμενου συστήματος, σε μια θέση κοντά στον κυρίαρχο πόλο, δηλαδή στο -0.1.
- Εισάγεται την συνάρτηση ανοιχτού βρόχου στο σύστημα, στη μορφή  $\frac{K(s+c)}{(s+0.1)(s+10)}$
- Δημιουργείτε τον γεωμετρικό τόπο ριζών του συστήματος με το rlocus.
- Επιλέξτε από το διάγραμμα του γεωμετρικού τόπου ένα κέρδος  $K$ , που να αντιστοιχούν σε θέσεις πόλων κλειστού βρόχου και συντελεστή απόσβεσης κατάλληλα για τις προδιαγραφές που έχουν τεθεί.
- Υπολογίστε την συνάρτηση κλειστού βρόχου (με μοναδιαία ανάδραση) του συστήματος, χρησιμοποιώντας για παράδειγμα την εντολή feedback(sys-open-loop, 1, -1).

- Υπολογίστε την βηματική απόκριση του συστήματος κλειστού βρόχου, χρησιμοποιώντας τις εντολές step(sys-closed-loop), lsim, plot κλπ.
- Αν πληρούνται οι προδιαγραφές, η διαδικασία τερματίζεται. Σε αντίθετη περίπτωση, ακολουθείτε μια διαδικασία δοκιμής και λάθους, επιλέγοντας μια άλλη τιμή κέρδους.
- Για την βέλτιστη τιμή κέρδους  $K$  που επιλέχθηκε προηγούμενα, υπολογίστε τα κέρδη  $K_p$  και  $K_I$  του γραμμικού ελεγκτή.

## Σχεδίαση ασαφούς ελεγκτή (FLC)

- Προκειμένου να έχουμε μηδενικό σφάλμα μόνιμης κατάστασης για την ταχύτητα, επιλέγουμε και πάλι ένα ασαφή ελεγκτή τύπου FZ-PI.
- Η υλοποίηση του συστήματος κλειστού βρόχου θα γίνει σε διακριτό χρόνο με διάστημα δειγματοληψίας  $T = 0.01 \text{ sec}$ .
- Η λεκτικές μεταβλητές του σφάλματος  $E$  περιγράφονται από εννιά λεκτικές τιμές όπως φαίνεται στο Σχ.2 (α).
- Η λεκτικές μεταβλητές της μεταβολής του σφάλματος  $\dot{E}$  περιγράφονται από εννιά λεκτικές τιμές όπως φαίνεται στο Σχ.2(α) .
- Η λεκτικές μεταβλητές της μεταβολής του σήματος ελέγχου  $\dot{U}$  περιγράφονται από εννιά λεκτικές τιμές όπως φαίνεται στο Σχ.2(α) .



Σχ.2 (α)

- Το σήμα αναφοράς  $r$  μπορεί να κινείται οπουδήποτε στο διάστημα  $[0, 50]$ .

## Χαρακτηριστικά του FLC

Τα χαρακτηριστικά του ασαφούς ελεγκτή είναι τα παρακάτω

- ✓ Ασαφοποιητής Singleton
- ✓ Το συνδετικό AND υλοποιείται με τον τελεστή  $\min$
- ✓ Η συνάρτηση συμπερασμού υλοποιείται με τον κανόνα Larsen.
- ✓ Το συνδετικό ALSO υλοποιείται με τον τελεστή  $\max$ .
- ✓ Ο από-ασαφοποιητής υλοποιείται με την τεχνική COA.

### Ζητούμενα της εργασίας

- Αρχικά να γίνει κλιμακοποίηση του σφάλματος και της μεταβολής του σφάλματος, έτσι ώστε τα κανονικοποιημένα μεγέθη να μεταβάλλονται στο διάστημα  $[-1, 1]$ .
- Να διαμορφωθεί η βάση κανόνων του ασαφούς ελεγκτή, με βάση τους μετα-κανόνες σωστής λειτουργίας του συστήματος κλειστού βρόχου.
- Να γραφεί ένα πρόγραμμα σε περιβάλλον matlab που να υλοποιεί το σύστημα κλειστού βρόχου ασαφής ελεγκτής – κινητήρας.
- ✓ Για την δημιουργία του ελεγκτή να χρησιμοποιηθούν οι εντολές του Fuzzy toolbox, newfis, addmf, addvar, addrule, writefis, rule, readfis και evalfis.
- ✓ Σαν εναλλακτική λύση θα μπορούσε να χρησιμοποιηθεί το περιβάλλον του Fuzzy editor. Το γραφικό αυτό περιβάλλον αυτό μας επιτρέπει να δημιουργήσουμε και να αποθηκεύσουμε ένα ασαφές μοντέλο (name.fis object).

## Σενάριο 1

### α) Σχεδίαση του ελεγκτή και αποκρίσεις

- ✓ Να ρυθμίσετε τα κέρδη κλιμακοποίησης ώστε η απόκριση κλειστού βρόχου για βηματική διέγερση  $r = 50 * \text{stepfun}$  να έχει καλύτερα χαρακτηριστικά από αυτή του γραμμικού ελεγκτή, δηλαδή, υπερύψωση μικρότερη από 5% και χρόνο ανόδου μικρότερο από 0.6 sec.
- ✓ Σαν αρχικές τιμές των κερδών να θεωρήσετε αυτές που καθορίστηκαν για τον γραμμικό ελεγκτή στην προηγούμενη φάση της εργασίας.

- ✓ Να δείξετε ποια είναι η επίδραση στην έξοδο του συστήματος που προκύπτει από την ρύθμιση των κερδών του ελεγκτή FZ-PI ( $K_e$ ,  $a$  και  $K_1$ ).
- ✓ Να δειχθεί η απόκριση του συστήματος και η διέγερση του συστήματος, σε σχέση με τις αποκρίσεις του γραμμικού ελεγκτή.

### β) Λειτουργία της βάσης του ελεγκτή και συμπεράσματα

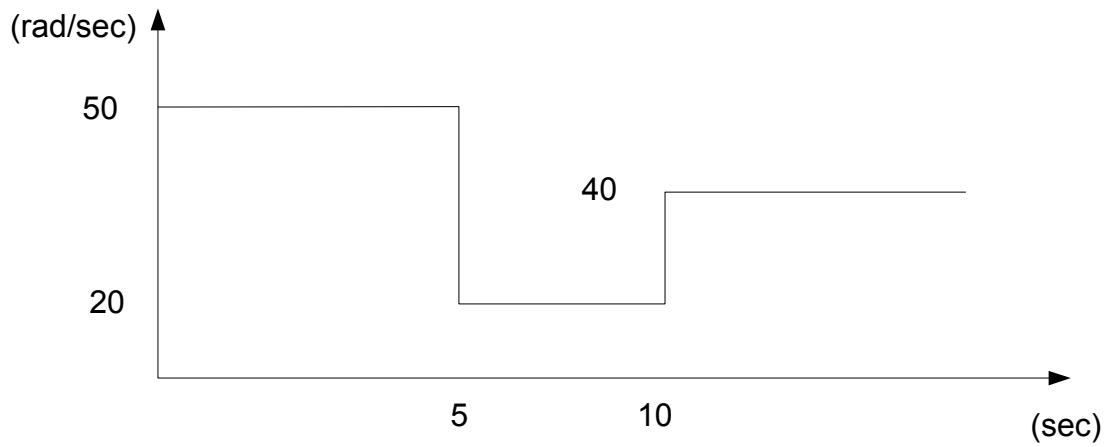
- ✓ Από την βάση που έχει διαμορφωθεί, να θεωρήσετε μια διέγερση όπου  $e$  is  $ZR$  και  $\Delta e$  is  $PS$ .
- ✓ Να δείξετε γραφικά ποιοι κανόνες διεγείρονται και ποια επί μέρους συμπεράσματα προκύπτουν.
- ✓ Ποιο είναι τελικά το συνολικό συμπέρασμα που προκύπτει με βάση την μέθοδο από-ασαφοποίησης που σας αντιστοιχεί.
- ✓ Να σχολιάσετε την απόκριση του ελεγκτή για την περίπτωση αυτή.

### γ) Ερμηνεία του νόμου ελέγχου του FLC

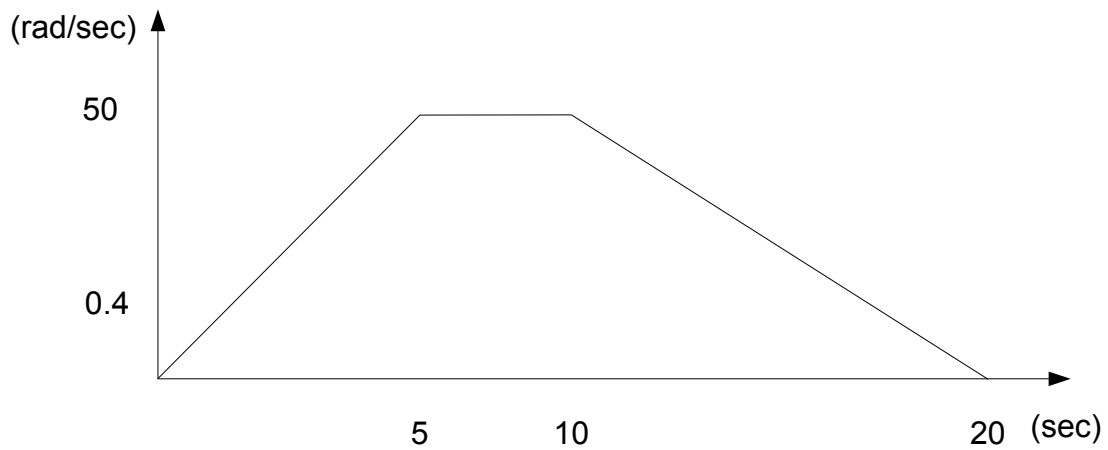
- ✓ Να δημιουργήσετε την τρισδιάστατη επιφάνεια της εξόδου του ασαφούς ελεγκτή  $\Delta u(k)$  σε σχέση με τις εισόδους του  $e(k)$  και  $\Delta e(k)$  (χρησιμοποιήστε την εντολή gensurf του matlab ή δημιουργήστε την απεικόνιση με δικό σας πρόγραμμα).
- Να ερμηνεύσετε το σχήμα αυτό με βάση την μορφή των κανόνων του ελεγκτή.

## Σενάριο 2

- Στην συνέχεια, εξετάζονται δύο διαφορετικά προφίλ του σήματος αναφοράς, όπως φαίνονται στα Σχ.3 και Σχ.4.
- Για τις παραμέτρους του ασαφούς ελεγκτή που έχουν επιλεγεί, να γίνει γραφική παράσταση της απόκρισης των στροφών του συστήματος κλειστού βρόχου για τα δύο διαφορετικά σενάρια του σήματος αναφοράς.
- Με βάση τις αποκρίσεις, να σχολιάσετε την ικανότητα του FLC να παρακολουθεί εισόδους ράμπας



Σχ.3



Σχ.4

## Αναφορές

[1] R. C. Dorf, R. H. Bishop, «Σύγχρονα Συστήματα Αυτομάτου Ελέγχου», Εκδόσεις Τζιόλα, Θεσσαλονίκη, 2003.