# 4. Praktikum: Modellierung von Dynamischen Systemen

Andreas Krohn Benjamin Vetter

29. Dezember 2010

### Inhaltsverzeichnis

1 Vorbereitung: Modellierung des Wirkungsdiagramms 1 Bestimmen Sie für den Arbeitspunkt (x0=15mm) den Strom i0 und die 1 Zeichnen Sie für die DGLn (1) und (2) die Strukturbilder (Integrierer, 2 3 Geben Sie zu den linearisierten und normierten DGLn die Übertragungsfunktionen 1.5Geben Sie die Gesamtübertragungsfunktion der Regelstrecke an . . . . . . Vorbereitung: Modellierung des Wirkungsdiagramms 1

Bestimmen Sie für den Arbeitspunkt (x0=15mm) den Strom

Es gilt:

$$m\ddot{x} = \sum F = mg - C(\frac{i}{x})^2 \tag{1}$$

Für den Strom  $i_0$  gilt:

i0 und die Spannung u0

$$0 = mg - C(\frac{i}{x})^{2}$$

$$C(\frac{i}{x})^{2} = mg$$

$$(\frac{i}{x})^{2} = \frac{mg}{C}$$

$$\frac{i}{x} = \sqrt{\frac{mg}{C}}$$

$$i = x\sqrt{\frac{mg}{C}}$$

$$\begin{split} i &= 0.015m \sqrt{\frac{0.025kg \cdot 9.81\frac{m}{s^2}}{5 \cdot 10^{-6} \frac{kg \cdot m}{s^2}m^2}} \\ i &= 0.015m \sqrt{0.025kg \cdot 9.81\frac{m}{s^2} \cdot \frac{1}{5 \cdot 10^{-6}} \frac{A^2}{\frac{kg \cdot m^3}{s^2}}} \\ i &= 0.015m \sqrt{0.025kg \cdot 9.81\frac{m}{s^2} \cdot \frac{1}{5 \cdot 10^{-6}} \cdot A^2 \cdot \frac{s^2}{kg \cdot m^3}} \\ i &= 0.015m \sqrt{\frac{0.025 \cdot 9.81}{5 \cdot 10^{-6}} \cdot \frac{A^2}{m^2}} \\ i &= 3.3221A \end{split}$$

Für die Spannung  $u_0$  gilt:

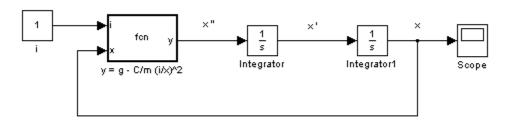
$$u(t) = R \cdot i(t) + L \cdot \frac{di(t)}{dt} \tag{2}$$

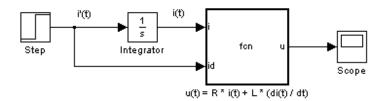
Es gilt:

$$u_0 = 3\frac{V}{A} \cdot 3.3221A + 0.1\frac{Vs}{A} \cdot \frac{di(t)}{dt}$$
$$u_0 = 3\frac{V}{A} \cdot 3.3221A + 0$$
$$u_0 = 9.9663V$$

## 1.2 Zeichnen Sie für die DGLn (1) und (2) die Strukturbilder (Integrierer, Funktionen, ...)

$$\ddot{x} = g - \frac{C}{m} \cdot (\frac{i}{r})^2$$





### 1.3 Linearisieren Sie die DGLn (1) und (2)

Es gilt:

$$\ddot{x} = g - \frac{C}{m} \cdot (\frac{i}{x})^2$$
 
$$\ddot{x}(t) = g - \frac{C}{m} \cdot (\frac{i(t)}{x(t)})^2$$

Nach di im AP abgelitten:

$$\begin{split} \left. \frac{\delta f}{\delta i} \right|_A &= -\frac{2Ci_0}{mx^2} \\ &= -2 \cdot 5 \cdot 10^{-6} \frac{kg \cdot m^3}{A^2 s^2} \cdot 3.3221A \cdot \frac{1}{0.025kg \cdot 0.015^2 m^2} \\ &= -\frac{2 \cdot 5 \cdot 10^{-6} \cdot 3.3221}{0.025 \cdot 0.015^2} \frac{m}{As^2} \\ &= -5.9060 \frac{m}{A \cdot s^2} \end{split}$$

Nach dx im AP abgelitten:

$$\begin{split} \left. \frac{\delta f}{\delta x} \right|_A &= \frac{2C i_0^2}{m x^3} \\ &= 2 \cdot 5 \cdot 10^{-6} \frac{kg \cdot m^3}{A^2 s^2} 3.3221^2 A^2 \cdot \frac{1}{0.025 kg \cdot 0.015^3 m^3} \\ &= \frac{2 \cdot 5 \cdot 10^{-6} \cdot 3.3221^2}{0.025 \cdot 0.015^3} \frac{1}{s^2} \\ &= 1308.0120 \frac{1}{s^2} \end{split}$$

Daraus folgt:

$$\Delta \ddot{x} = -5.9060 \frac{m}{As^2} \cdot \Delta i + 1308.0120 \frac{1}{s^2} \cdot \Delta x \tag{3}$$

Es gilt:

$$u(t) = R \cdot i(t) + L \cdot \dot{i}(t)$$
$$\dot{i}(t) = \frac{1}{L} \cdot u(t) - \frac{R}{L} \cdot i(t)$$

Nach di im AP abgelitten:

$$\begin{split} \left. \frac{\delta f}{\delta i} \right|_A &= -\frac{R}{L} \\ &= -3\frac{V}{A} \cdot 10\frac{A}{Vs} \\ &= -30\frac{1}{s} \end{split}$$

Nach du im AP abgelitten:

$$\frac{\delta f}{\delta u}\Big|_A = \frac{1}{L}$$

$$= \frac{1}{0.01 \frac{V_s}{A}}$$

$$= 10 \frac{A}{V_s}$$

Daraus folgt:

$$\Delta \dot{i} = -30 \frac{1}{s} \cdot \Delta i + 10 \frac{A}{Vs} \cdot \Delta u \tag{4}$$

### 1.4 Normieren Sie die linearisierten DGLn auf SI-Größen

(3) liegt bereits in SI-Einheiten vor.

Für (4) gilt:

$$\Delta \dot{i} = -30 \frac{1}{s} \cdot \Delta i + 10 \frac{s^2 A^2}{m^2 kg} \cdot \Delta u \tag{5}$$

- $1.5\,$  Geben Sie zu den linearisierten und normierten DGLn die Übertragungsfunktionen an
- 1.6 Geben Sie die Gesamtübertragungsfunktion der Regelstrecke an