

Федеральное государственное автономное образовательное
учреждение высшего образования
САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ НАЦИОНАЛЬНЫЙ
ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ ИТМО

Факультет систем управления и робототехники

Лабораторная работа №3
Вынужденное движение и показатели качества

Студенты: Загайнов А.А.
Поток: Лин САУ Р23 бак 1.1.2
Вариант: 11
Преподаватели: Перегудин. А.А., Пашенко А.В.

Санкт-Петербург
2026

Содержание

Задание 1. Вынужденное движение	3
Моделирование	4
Графики для $a_1 = 3.2, a_0 = 171.56$	4
Графики для $a_1 = 0, a_0 = 169$	5
Графики для $a_1 = -3.2, a_0 = 171.56$	7
Задание 2. Качество переходных процессов	8
Моделирование	9
Первый набор: $\lambda_{1,2,3} = \{-3, -3, -3\}$	9
Второй набор: $\lambda_{1,2,3} = \{-3, -3, -1\}$	10
Третий набор: $\lambda_{1,2,3} = \{-3, -3, -6\}$	11
Четвертый набор: $\lambda_{1,2,3} = \{-3 + 3j, -3 - 3j, -6\}$	12
Пятый набор: $\lambda_{1,2,3} = \{-3 + 6j, -3 - 6j, -6\}$	13
Шестой набор: $\lambda_{1,2,3} = \{-3 + 9j, -3 - 9j, -6\}$	14
Выводы	14

Задание 1. Вынужденное движение

В рамках этого задания будем работать с системой второго порядка:

$$\ddot{y} + a_1\dot{y} + a_0y = a_0u$$

Сразу же создадим структурную схему системы в matlab:

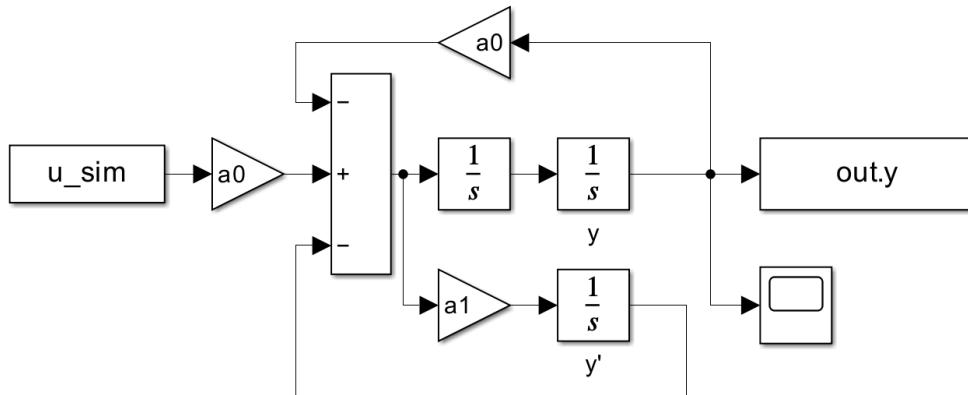


Рисунок 1: Структурная схема

Теперь вооружусь наборами коэффициентов из предыдущей лабораторной работы - их будем брать за основу:

- $a_1 = 3.2 \quad a_0 = 171.56$
 - $a_1 = 0 \quad a_0 = 169$
 - $a_1 = -3.2 \quad a_0 = 171.56$

Главная цель задания заключается в моделировании вынужденного движения системы с разными наборами начальных условий и типами входного сигнала.

Начальные условия:

$$y(0) = -1, \dot{y}(0) = 0; \quad y(0) = 0, \dot{y}(0) = 0; \quad y(0) = 1, \dot{y}(0) = 0;$$

Входные воздействия из таблицы для варианта 11:

$$u(t) = 2; \quad u(t) = 0.7t; \quad u(t) = \sin(5t);$$

Моделирование

Выполним моделирование трех графиков для каждого из трех наборов коэффициентов. Каждый график будет показывать поведение системы с определенным входным воздействием при разных начальных условиях.

Графики для $a_1 = 3.2, a_0 = 171.56$

:

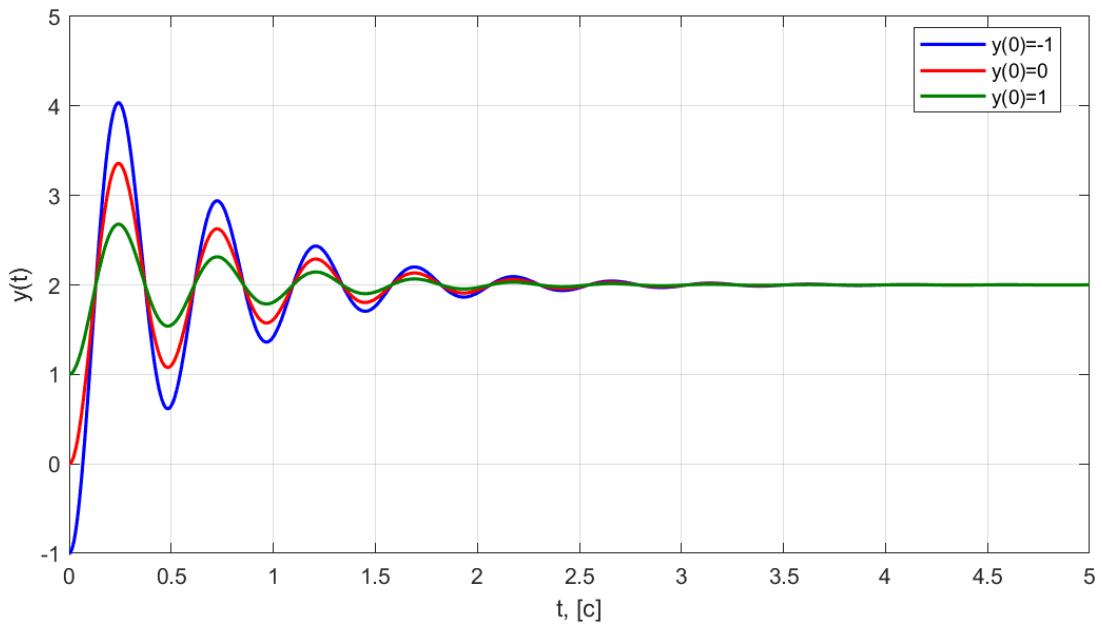


Рисунок 2: График выходного сигнала при $u(t) = 2$

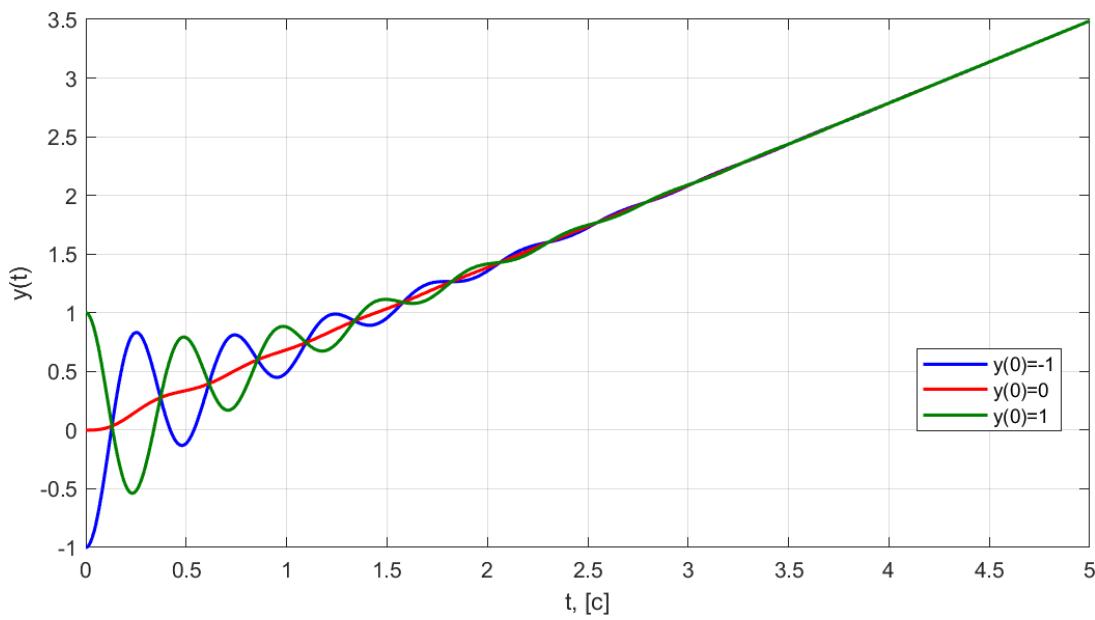
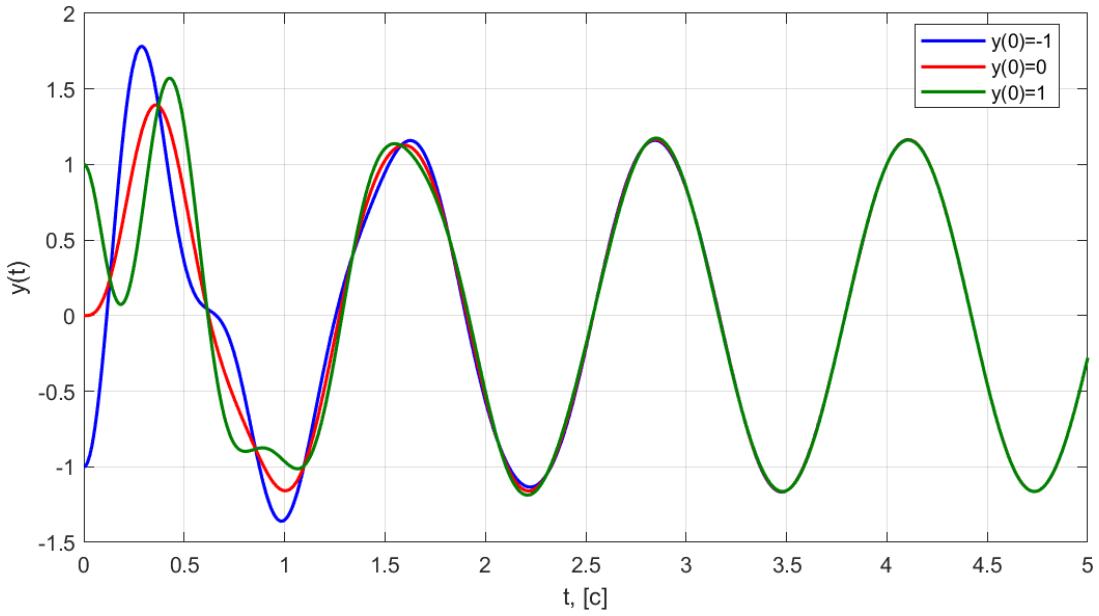


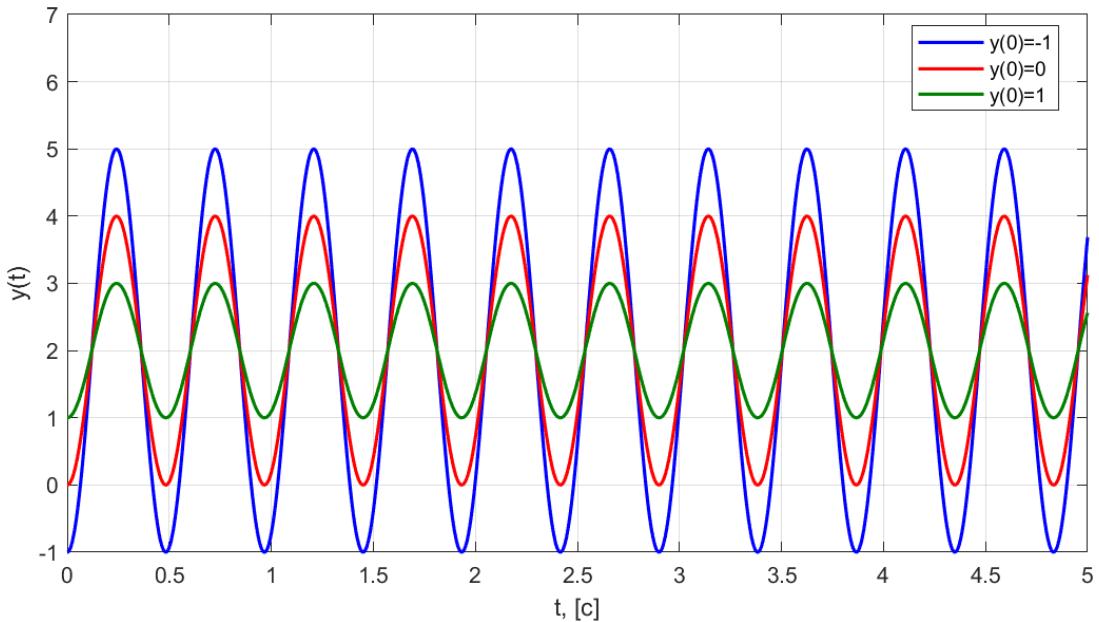
Рисунок 3: График выходного сигнала при $u(t) = 0.7t$

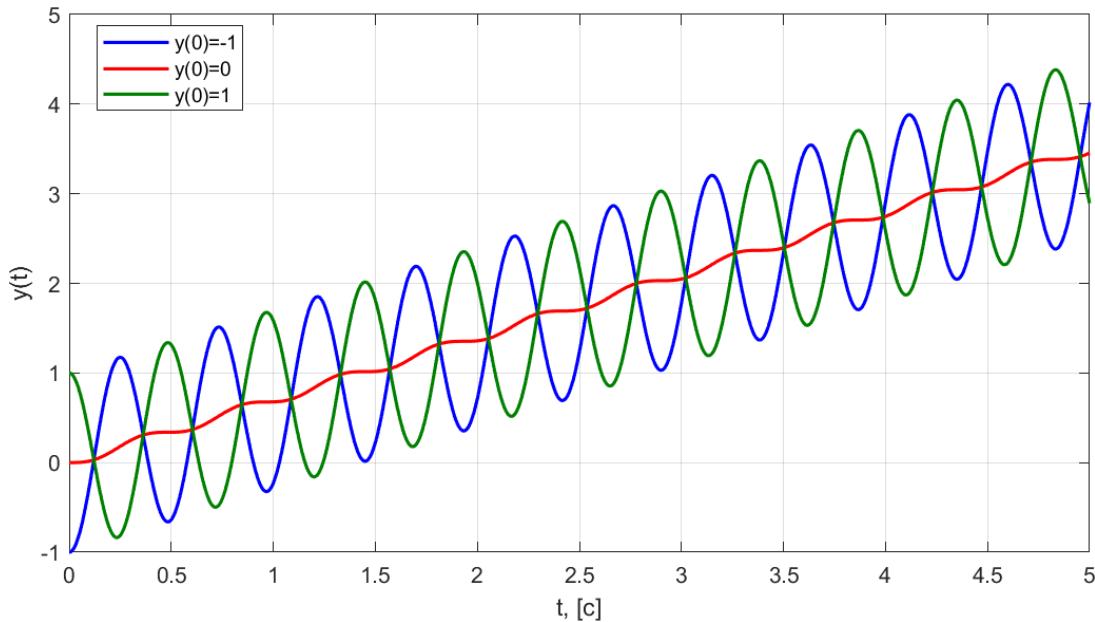
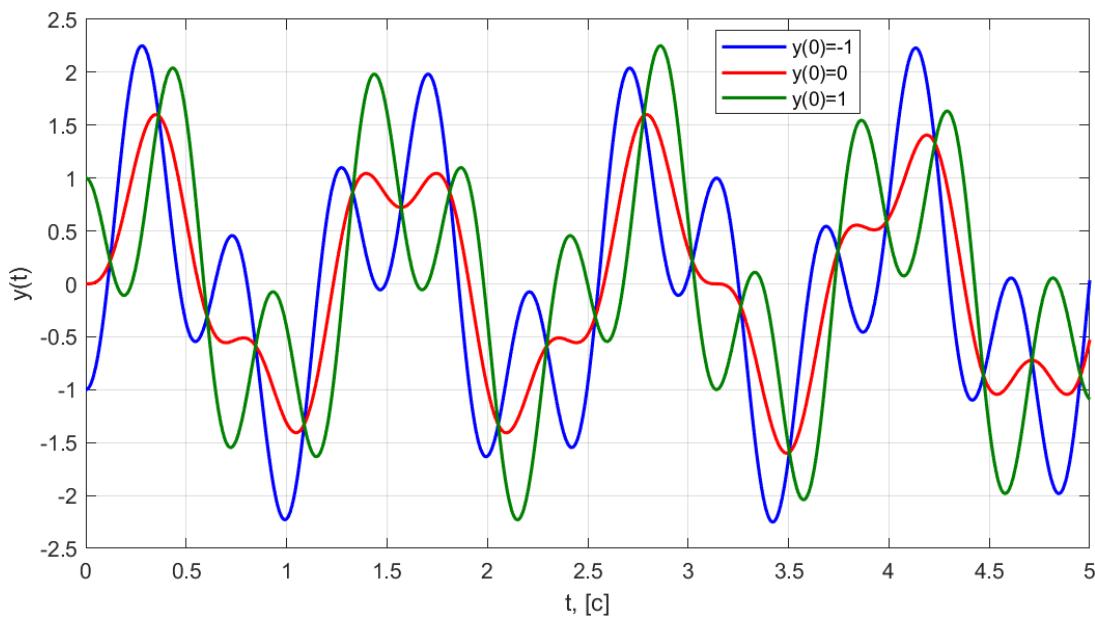
Рисунок 4: График выходного сигнала при $u(t) = \sin(5t)$

Анализ при $a_1 = 3.2$, $a_0 = 171.56$

Данные коэффициенты соответствуют асимптотически устойчивой системе. По графикам можно заметить, что вне зависимости от входного воздействия и начальных условий выход системы со временем сходится к установившемуся режиму, определяемому входом $u(t)$ (влияние начальных условий затухает).

Графики для $a_1 = 0$, $a_0 = 169$

Рисунок 5: График выходного сигнала при $u(t) = 2$

Рисунок 6: График выходного сигнала при $u(t) = 0.7t$ Рисунок 7: График выходного сигнала при $u(t) = \sin(5t)$ **Анализ при $a_1 = 0$, $a_0 = 169$**

Данные коэффициенты соответствуют системе на границе устойчивости. По графикам можно заметить, что вне зависимости от входного воздействия и начальных условий выход системы колеблется около графика входного сигнала, при этом вклад начальных условий не затухает, ведь коэффициент a_1 , который и отвечает в нашей системе за демпфирование, равен нулю.

Графики для $a_1 = -3.2$, $a_0 = 171.56$

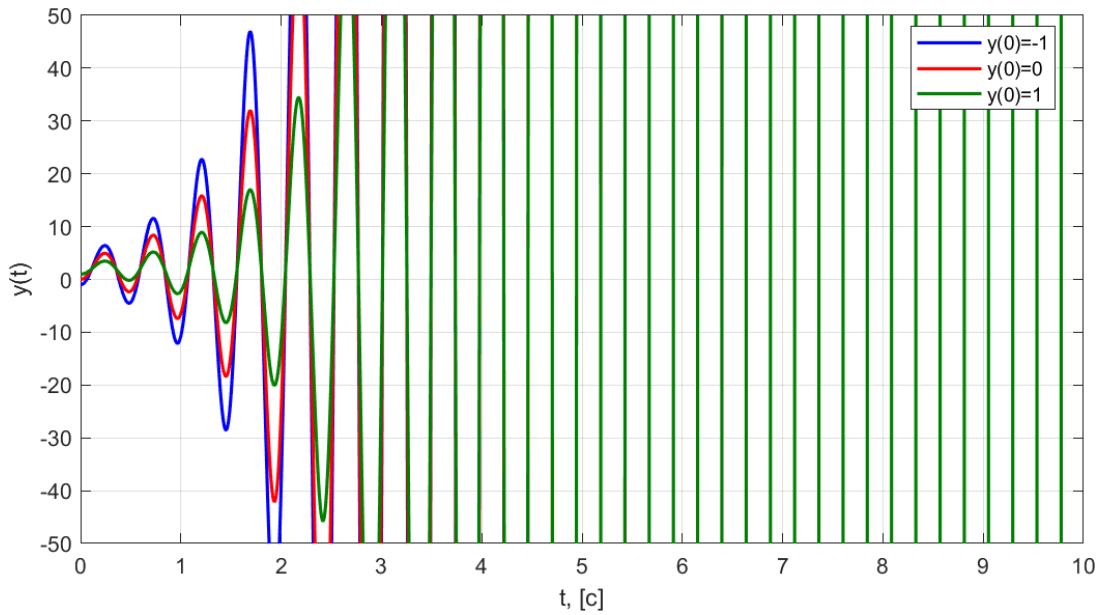


Рисунок 8: График выходного сигнала при $u(t) = 2$

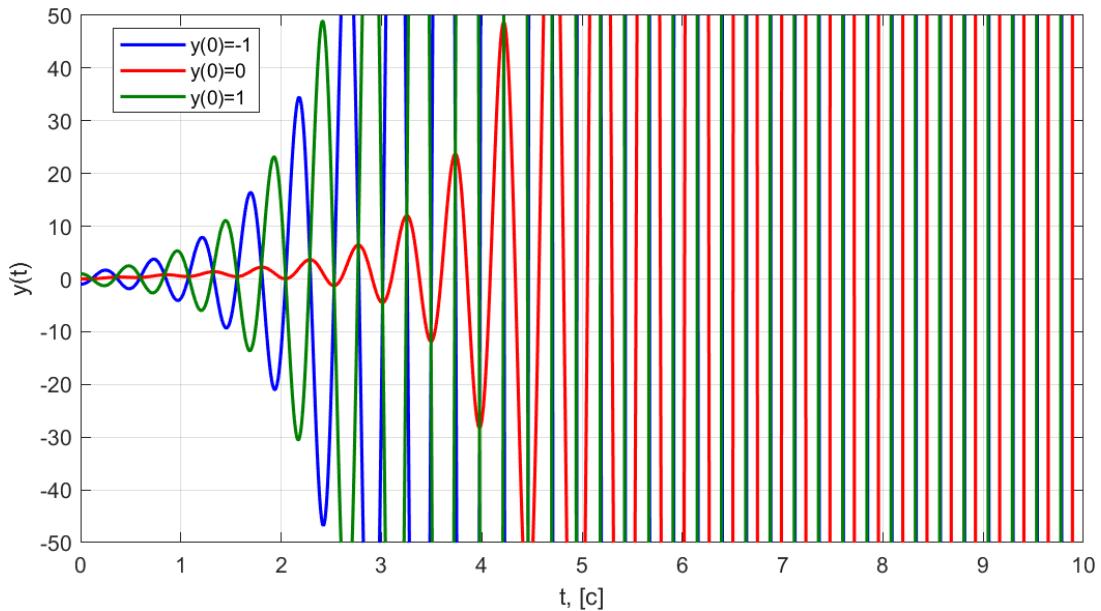
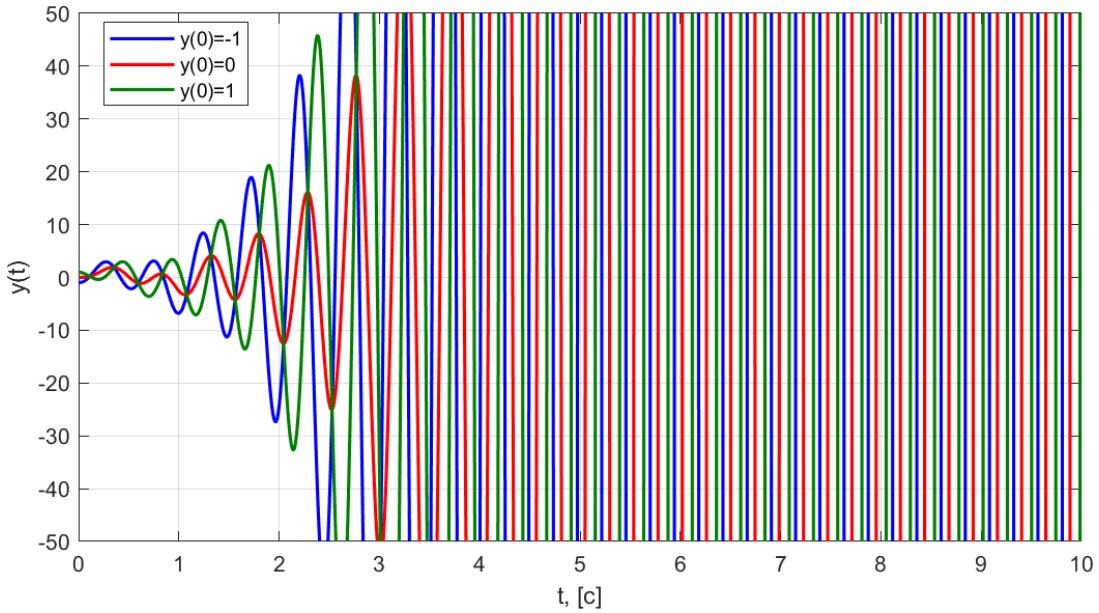


Рисунок 9: График выходного сигнала при $u(t) = 0.7t$

Рисунок 10: График выходного сигнала при $u(t) = \sin(5t)$ **Анализ при $a_1 = -3.2$, $a_0 = 171.56$**

Данные коэффициенты соответствуют неустойчивой системе. По графикам можно заметить, что вне зависимости от входного воздействия и начальных условий выход системы уходит в бесконечность. Но интересно, как из за, казалось бы небольшой разницы в начальных условиях, системы со временем будут все быстрее и быстрее удаляться друг от друга

Задание 2. Качество переходных процессов

В этом задании мы работаем с системой 3-го порядка, заданной следующей передаточной функцией:

$$W(s) = \frac{|\lambda_1 \lambda_2 \lambda_3|}{(s - \lambda_1)(s - \lambda_2)(s - \lambda_3)} \quad R(\lambda_i) < 0,$$

Будем исследовать влияние расположения полюсов λ_i на качество переходного процесса $y(t)$ при единичном скачке $u(t) = 1(t)$. Получим характеристики переходного процесса.

Рассмотрим 6 наборов (все полюса с отрицательной вещественной частью):

	Полюса $\{\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3\}$
1	$\{-3, -3, -3\}$
2	$\{-3, -3, -1\}$
3	$\{-3, -3, -6\}$
4	$\{-3 \pm 3j, -6\}$
5	$\{-3 \pm 6j, -6\}$
6	$\{-3 \pm 9j, -6\}$

Из характеристик мы будем вычислять перерегулирование σ в процентах и время переходного процесса $t_{\text{пп}}$. Формула для перерегулирования:

$$\sigma = \frac{\max(y) - y_\infty}{y_\infty} \%$$

$$\sigma < e^{-\frac{\pi}{\mu}} \cdot 100\%$$

Здесь μ равен $\mu = \frac{\beta}{\alpha}$ при $\lambda = -\alpha \pm j\beta$

Формула для переходного процесса:

$$t \rightarrow |y(t) - y_\infty| < \Delta_p$$

$$\Delta_p = \frac{5}{100} y_\infty$$

$$t < \frac{3}{\eta}$$

Моделирование

Первый набор: $\lambda_{1,2,3} = \{-3, -3, -3\}$

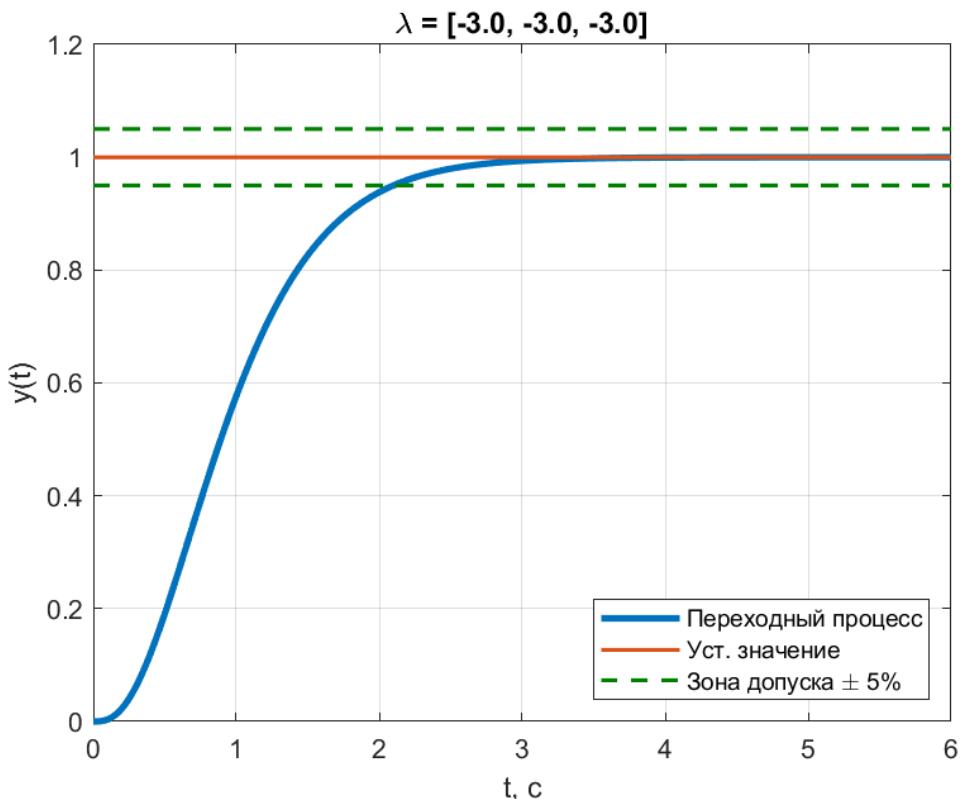


Рисунок 11: График сигнала при первом наборе

Перерегулирование системы нулевое - $\sigma = 0\%$, Время переходного процесса состаавило $t = 2.1$. Посмотрим на то, какую оценку по времени сверху мы можем получить по нашей формуле.

$$t = \frac{3}{3} = 1$$

Данный результат довольно далек от реального. Данное значение совсем не может быть адекватной верхней оценкой.

Второй набор: $\lambda_{1,2,3} = \{-3, -3, -1\}$

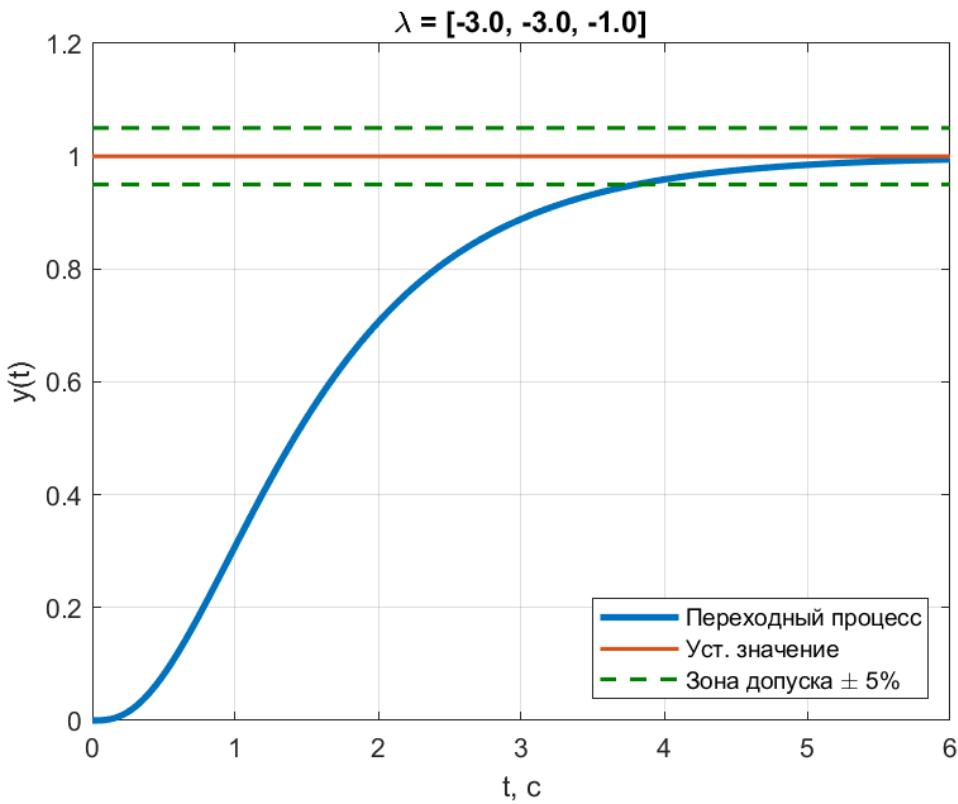


Рисунок 12: График сигнала при втором наборе

Перерегулирование системы нулевое - $\sigma = 0\%$, Время переходного процесса состаавило $t = 3.91$. Взглянем на оценку времени:

$$t = \frac{3}{1} = 3$$

Данный результат уже несколько ближе к истине, видимо близость к нулю влияет. Но даже так, как верхняя оценка она совсем не подходит.

Третий набор: $\lambda_{1,2,3} = \{-3, -3, -6\}$

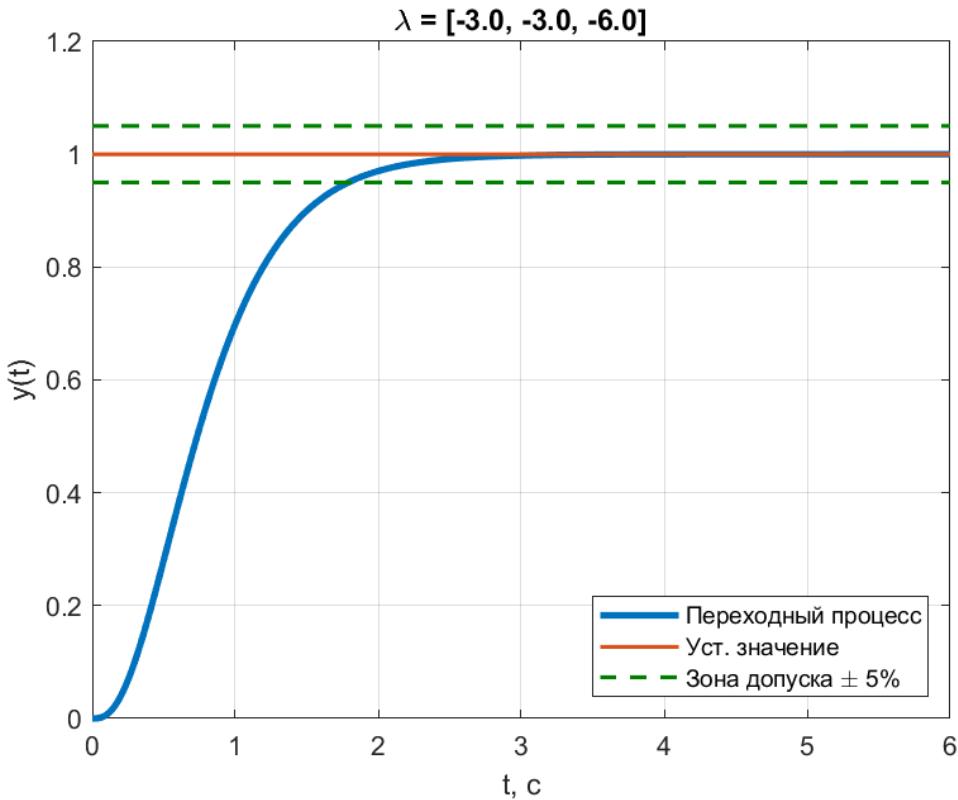


Рисунок 13: График сигнала при третьем наборе

Перерегулирование системы нулевое - $\sigma = 0\%$, Время переходного процесса состаавило $t = 1.8$. Видим, что чем дальше корни от нуля, тем быстрее система сходится, особенно это заметно в сравнении с набором $\{-3, -3, -1\}$. Взглянем на оценку времени:

$$t = \frac{3}{6} = 0.5$$

Данный результат вновь стал дальше от истины. Верхняя оценка совсем не подходит.

Четвертый набор: $\lambda_{1,2,3} = \{-3 + 3j, -3 - 3j, -6\}$

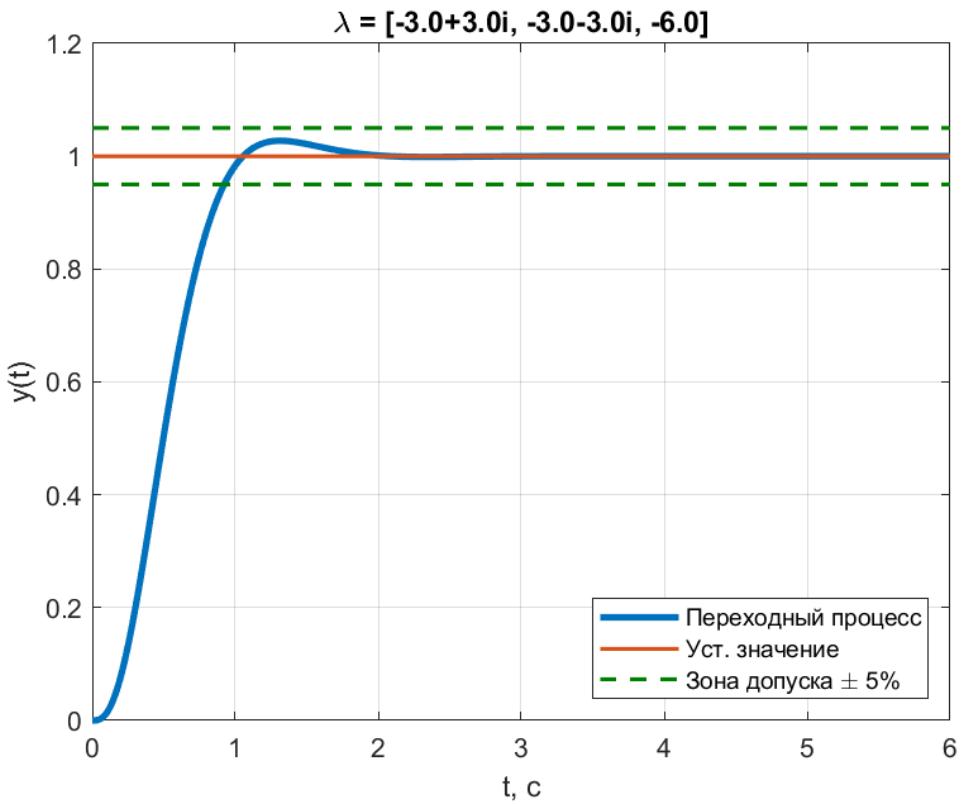


Рисунок 14: График сигнала при четвертом наборе

Перерегулирование системы наконец не нулевое - $\sigma = 2.7\%$, Время переходного процесса составило $t = 0.925$

Взглянем на верхнюю оценку времени:

$$t = \frac{3}{3} = 1$$

Данный результат очень близок к истине. И при этом сама оценка правдива
Теперь посмотрим и на оценку перерегулирования:

$$\sigma < e^{-\frac{\pi}{4}} \cdot 100\% = 4.32\%$$

Ошибка примерно в два раза. Но как верхняя оценка перерегулирования подходит.

Пятый набор: $\lambda_{1,2,3} = \{-3 + 6j, -3 - 6j, -6\}$

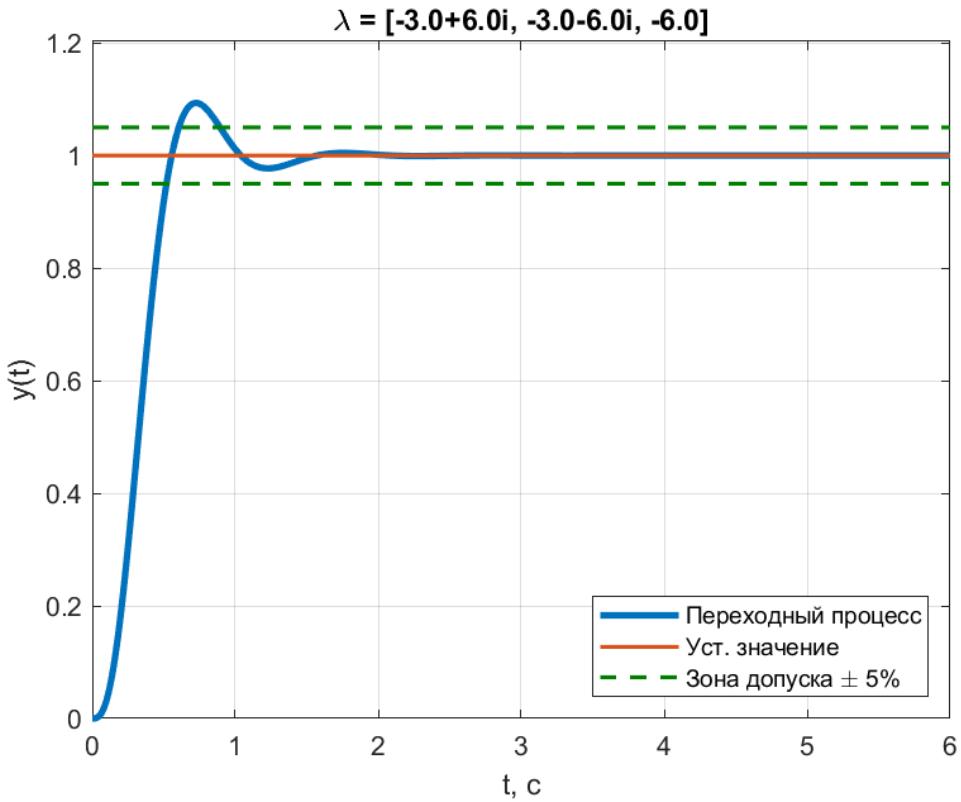


Рисунок 15: График сигнала при пятом наборе

Перерегулирование системы - $\sigma = 9.3\%$, Время переходного процесса составило $t = 0.89$. Взглянем на оценку времени:

$$t = \frac{3}{3} = 1$$

Данный результат так же близок к истине, хоть и несколько менее близок, чем предыдущий. Но так же верхняя оценка правдива. Посмотрим на оценку перерегулирования:

$$\sigma < e^{-\frac{\pi}{2}} \cdot 100\% = 20.78\%$$

Оценка очень сильно отличается от истины. И при этом вновь примерно в два раза. Как верхняя оценка подходит.

Шестой набор: $\lambda_{1,2,3} = \{-3 + 9j, -3 - 9j, -6\}$

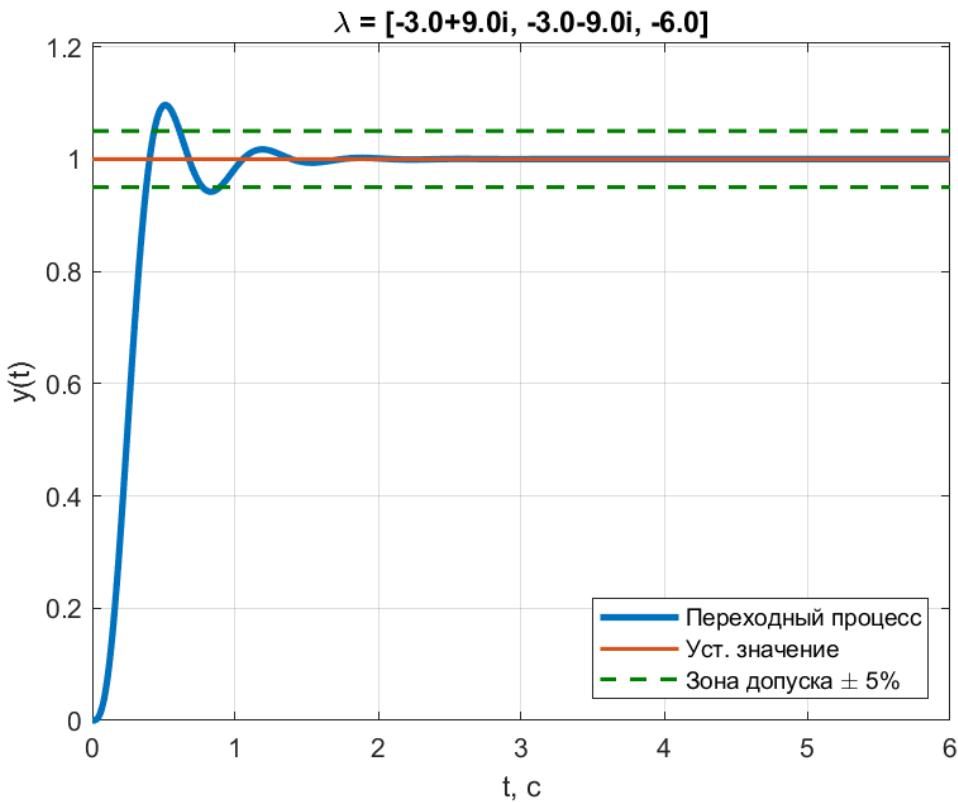


Рисунок 16: График сигнала при шестом наборе

Перерегулирование системы - $\sigma = 9.6\%$, Время переходного процесса состаавило $t = 0.885$. Взглянем на оценку времени:

$$t = \frac{3}{3} = 1$$

Вновь близкий результат. Оценка не врет. Теперь посмотрим на оценку перерегулирования:

$$\sigma < e^{-\frac{\pi}{2}} \cdot 100\% = 35.09\%$$

Видим, что верхняя оценка продолжила расти, но при этом реальная оценка почти не поменялась.

Выводы по заданию 2:

По результатам задания можем вывести пару закономерностей. Первое - чем больше вещественная часть корней, тем быстрее происходит переходный процесс. Второе - увеличение мнимой части корней так же сокращает время переходного процесса, но в то же время приводит перерегулированию.

Выводы

В ходе лабораторной работы я занимался моделированием систем с входным воздействием при различных начальных условиях. В результате получил наглядный результат - как начальные данные в таких системах влияют на выходной сигнал.

Так же в работе я подробнее ознакомился с оценкой качества переходного процесса. Практиковался в вычислении верхних оценок, которые на практике дают не сильно много информации, к тому же порой бывают и неверными. В будущем для работы буду ознакомливаться с более мощными инструментами оценки.