

Министерство науки и высшего образования Российской Федерации федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования «Национальный исследовательский университет ИТМО» (Университет ИТМО)

Дисциплина: Теория автоматического управления

Отчет

по лабораторной работе №6: «Критерий Найквиста и системы с запаздыванием»

Вариант 12

Выполнил:

Самбрано Браво Рикардо Хосе,

студент гр. R33352

Преподаватель:

Пашенко Артем Витальевич,

фак. СУиР

Санкт-Петербург,

2023 г.

СОДЕРЖАНИЕ

OCHOE	ЗНАЯ ЧАСТЬ	3
1 B	ыполнение задания №1 «Годограф Найквиста»	3
1.1	Условие задания №1 «Годограф Найквиста»	3
1.2	Аналитика по полученным графикам и промежуточные результаты	ПО
зада	анию №1 «Годограф Найквиста»	4
2 Bi	ыполнение задания №2 «Коэффициент усиления»	16
2.1	Условие задания №2 «Коэффициент усиления»	16
2.2	Аналитика по полученным графикам и промежуточные результаты	ПО
зада	анию №2 «Коэффициент усиления»	16
3 Bi	ыполнение задания №3 «Запаздывание»	22
3.1	Условие задания №3 «Запаздывание»	22
3.2	Аналитика по полученным графикам и промежуточные результаты	ПО
зада	нию №3 «Запаздывание»	22
ЗАКЛЮ	ОЧЕНИЕ	32

ОСНОВНАЯ ЧАСТЬ

1 Выполнение задания №1 «Годограф Найквиста»

1.1 Условие задания №1 «Годограф Найквиста»

В соответствии с вариантом задания (см. таблицу 1) придумайте три такие передаточных функции, которые имеют 5 полюсов, р из которых вещественные, а q - комплексно-сопряженные.

- Первая передаточная функция должна иметь п неустойчивых полюсов у разомкнутой системы и m неустойчивых полюсов у замкнутой.
- Вторая передаточная функция должна иметь 0 неустойчивых полюсов у разомкнутой системы и m у замкнутой.
- Третья передаточная функция должна иметь п неустойчивых полюсов у разомкнутой системы и 0 у замкнутой.

Для полученных систем:

- 1.1.1 Опишите алгоритм, который вы использовали для составления передаточных функций с необходимыми параметрами, приведите изображения размещения нулей и полюсов разомкнутой и замкнутой систем на комплексной координатной плоскости.
- 1.1.2 Выполните моделирование и приведите переходные характеристики для замкнутой и разомкнутой систем.
- 1.1.3 Постройте годограф Найквиста (АФЧХ). Найдите число оборотов годографа по часовой стрелке вокруг точки (-1; 0) и через критерий Найквиста. Сравните результаты.

1.2 Аналитика по полученным графикам и промежуточные результаты по заданию №1 «Годограф Найквиста»

1.2.1 Первая передаточная функция должна иметь 3 неустойчивых полюса у разомкнутой системы и 2 неустойчивых полюсов у замкнутой.

В программе NyQuist.html мы выбираем полюса и ноль передаточной функции, соответствующие нашему варианту.

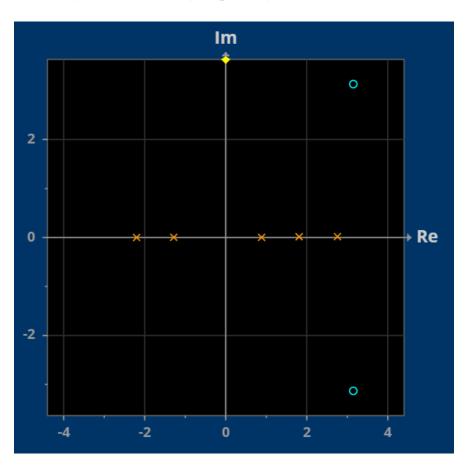


Рисунок 1 - График полюсов и нулей

Как мы видим на рисунке 1, наша система имеет 3 полюса на правой стороне плоскости.

Получаем передаточную функцию для разомкнутой системы

$$W(s) = \frac{((s-3.15)^2 + 3.13^2)}{(s-2.78)(s-1.83)(s+1.28)(s-0.89)(s+2.20)}$$
(1)

Теперь построим Step response для неё:

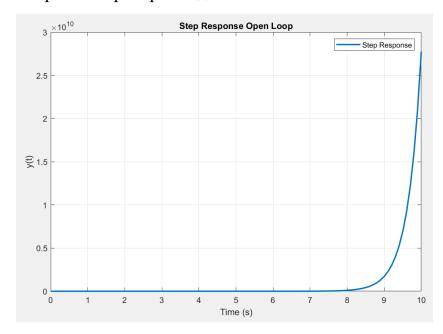


Рисунок 2 - Step Response для разомкнутой системы

Теперь приступим к построению графика полюсов замкнутой системы, как показано на графике ниже:

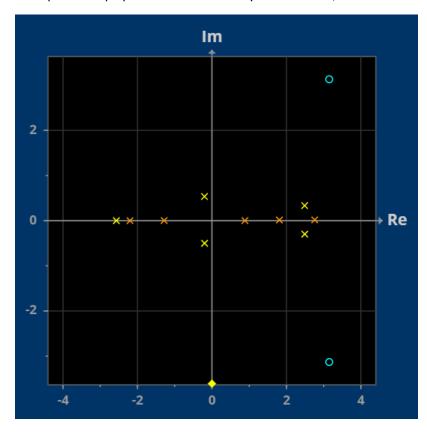


Рисунок 3 - Полюса замкнутой системы (желтые кресты)

Как мы видим из рисунка 3, желтые крестики — это полюса замкнутой системы.

Получаем передаточную функцию для замкнутой системы

$$W(s) = \frac{((s-3.15)^2 + 3.13^2)}{((s+0.19)^2 + 0.53^2))(s+2.57)((s-2.49)^2 + 0.32^2))}$$
(2)

Теперь построим Step response для неё:

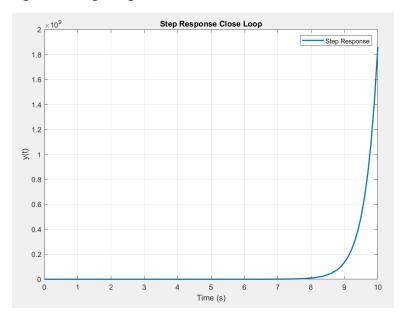


Рисунок 4 - Step response для замкнутой системы

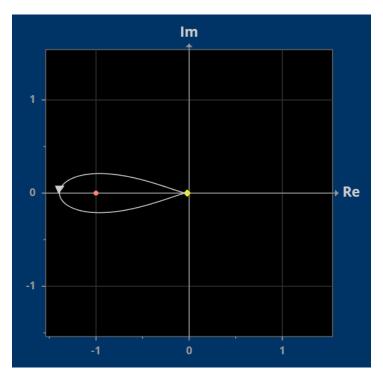


Рисунок 5 — Годограф

Теперь посчитаем количество оборот по часовой стрелке: -1.

3-1=2. И в замкнутой системе у нас 2 неустойчивых полюса. Как видим, критерий Найквиста соблюден.

1.2.2 Вторая передаточная функция должна иметь 0 неустойчивых полюсов у разомкнутой системы и 2 у замкнутой.

В программе NyQuist.html мы выбираем полюса и ноль передаточной функции, соответствующие нашему варианту.

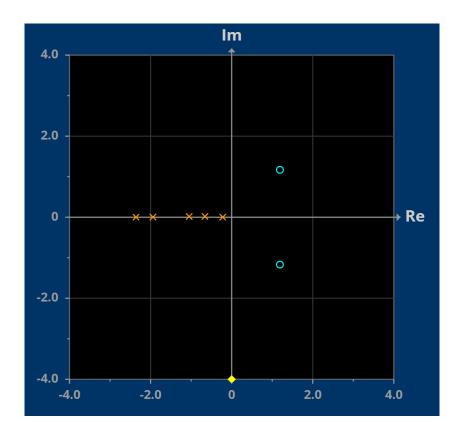


Рисунок 6 - График полюсов и нулей

Как мы видим на рисунке 1, наша система имеет 0 полюса на правой стороне плоскости.

Получаем передаточную функцию для разомкнутой системы:

$$W(s) = \frac{((s-1.19)^2 + 1.17^2)}{(s+1.94)(s+0.22)(s+2.36)(s+0.64)(s+1.03)}$$
(3)

Теперь построим Step response для неё:

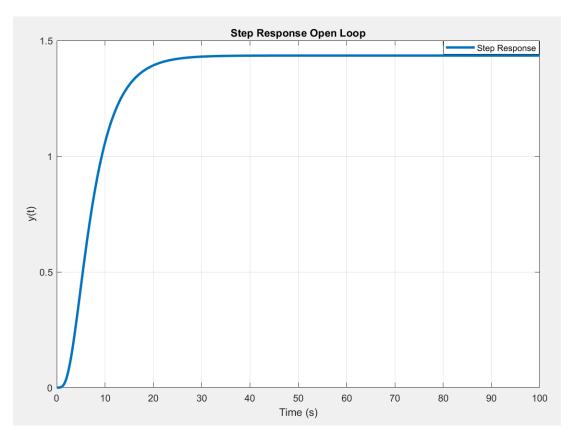


Рисунок 7 - Step Response для разомкнутой системы

Теперь приступим к построению графика полюсов замкнутой системы, как показано на графике ниже:

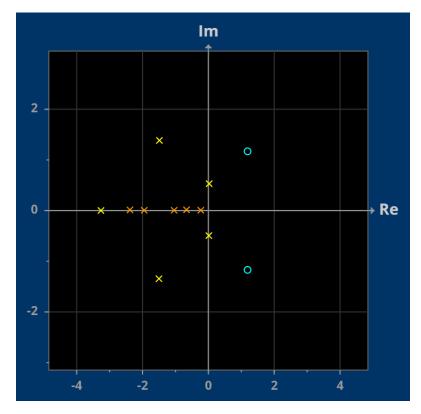


Рисунок 8 - Полюса замкнутой системы (желтые кресты)

Как мы видим из рисунка 3, желтые крестики — это полюса замкнутой системы.

Получаем передаточную функцию для замкнутой системы

$$W(s) = \frac{((s-1.19)^2 + 1.17^2)}{(s+3.28)((s+1.49)^2 + 1.38^2))((s+0.03)^2 + 0.52^2))}$$
(4)

Теперь построим Step response для неё:

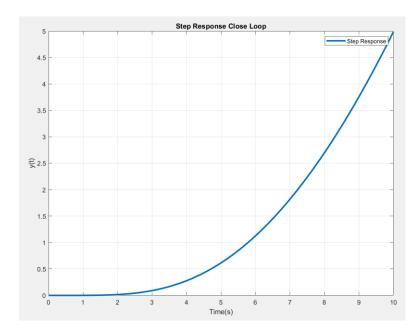


Рисунок 9 - Step Response для замкнутой системы

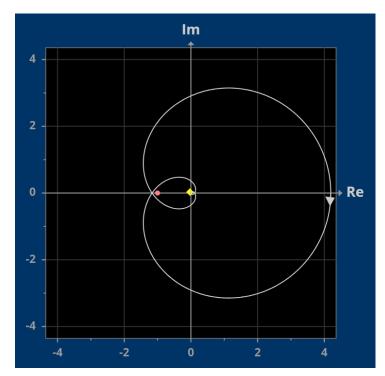


Рисунок 10 - Годограф

0+2=2. И в замкнутой системе у нас 2 неустойчивых полюса. Как видим, критерий Найквиста соблюден.

1.2.3 Третья передаточная функция должна иметь 3 неустойчивых полюса у разомкнутой системы и 0 у замкнутой.

В программе NyQuist.html мы выбираем полюса и ноль передаточной функции, соответствующие нашему варианту.

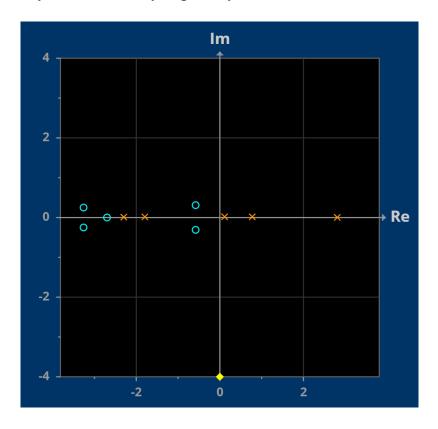


Рисунок 11 - График полюсов и нулей

Как мы видим на рисунке 1, наша система имеет 3 полюса на правой стороне плоскости.

Получаем передаточную функцию для разомкнутой системы:

$$W(s) = \frac{((s+0.58)^2+0.31^2))((s+3.26)^2+0.25^2))(s+2.70)}{(s+2.29)(s-0.79)(s+1.78)(s-2.81)(s-0.13)}$$
(5)

Теперь построим Step response для неё:

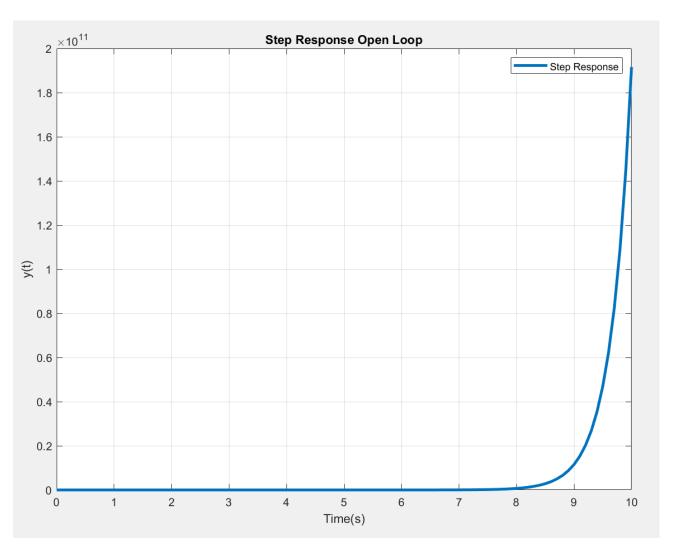


Рисунок 12 - Step Response для разомкнутой системы

Теперь приступим к построению графика полюсов замкнутой системы, как показано на графике ниже:

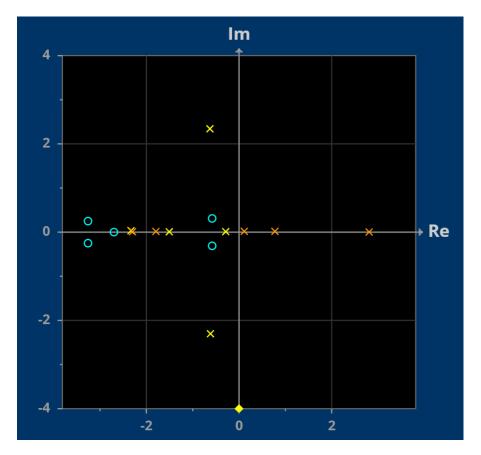


Рисунок 13 - Полюса замкнутой системы (желтые кресты)

Как мы видим из рисунка 13, желтые крестики — это полюса замкнутой системы.

Получаем передаточную функцию для замкнутой системы

$$W(s) = \frac{((s+0.58)^2+0.31^2))((s+3.26)^2+0.25^2))(s+2.70)}{((s+0.64)^2+2.33^2))(s+0.29)(s+1.51)(s+2.36)}$$
(6)

Теперь построим Step response для неё:

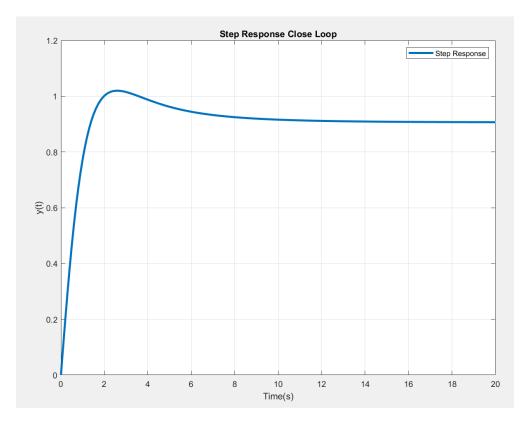


Рисунок 14 - Step Response для замкнутой системы

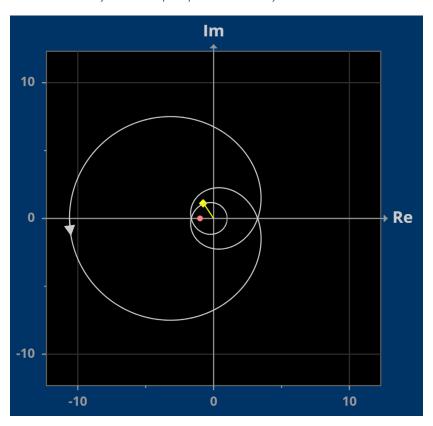


Рисунок 15 - Годограф

2 Выполнение задания №2 «Коэффициент усиления»

2.1 Условие задания №2 «Коэффициент усиления»

В соответствии с вариантом задания возьмите значение i (см. таблицу 1) и соответствующие ему передаточные функции W_1 (s) и W_2 (s) (см. таблицу 2). Добавьте к каждой функции коэффициент усиления k. Для полученных систем:

- 2.1. Постройте годограф Найквиста для значения коэффициента усиления k = 1.
- 2.2. Рассмотрите, как влияет коэффициент усиления k на кривую Годогрофа.
- 2.3. Найдите зависимость количества неустойчивых полюсов замкнутой системы относительно значений коэффициента усиления k. Определите значение запаса устойчивости по амплитуде. Найдите пределы значений коэффициента усиления k относительно которых система устойчива.
- 2.4. Выполните моделирование и приведите переходные характеристики замкнутой системы при значениях коэффициента k для устойчивого и неустойчивого случаев.

2.2 Аналитика по полученным графикам и промежуточные результаты по заданию №2 «Коэффициент усиления»

Учитывая передаточную функцию:

$$W_1(s) = \frac{s-3}{s^2 + 3s + 1} \tag{7}$$

Мы можем увидеть, как коэффициент усиления К влияет на устойчивость системы через годограф.

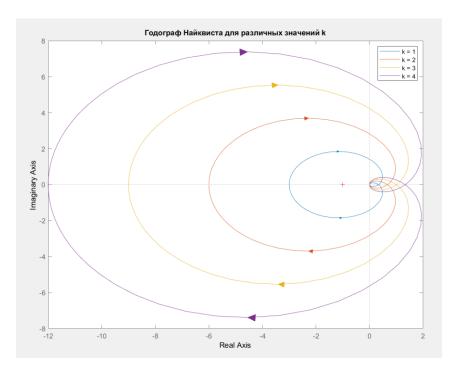


Рисунок 16 - Годограф Найквиста с различными коэффициентами

Как мы видим на графике 16, видно, что коэффициент «растягивает» или «увеличивает» график

Найдем функцию замкнутой системы:

$$W_{CL} = \frac{k(s-3)}{s^2 + 3s + 1 + ks - 3k}$$

$$W_{CL} = \frac{k(s-3)}{s^2 + (3+k)s + 1 - 3k}$$
(8)

С помощью теоремы Гурвица мы можем обнаружить, что система неустойчива, когда K > 1/3

Теперь посмотрим на частотные характеристики функции разомкнутой системы:

$$W(jw) = \frac{6w^2 - 3}{w^4 + 7w^2 + 1} - j\frac{w^3 - 10w}{w^4 + 7w^2 + 1}$$
(9)

$$A(w) = \sqrt{\left(\frac{6w^2 - 3}{w^4 + 7w^2 + 1}\right)^2 + \left(\frac{-w^3 + 10w}{w^4 + 7w^2 + 1}\right)^2}$$
 (10)

$$\varphi(w) = atan2\left(\frac{-w^3 + 10w}{w^4 + 7w^2 + 1}, \frac{6w^2 - 3}{w^4 + 7w^2 + 1}\right)$$
(11)

$$\varphi(0) = -180$$

$$A(0) = 3$$

$$K_{max} = A_3 = \frac{1}{A(0)} = \frac{1}{3}$$

Из предыдущих расчетов мы можем определить, что максимальный К равен

1/3

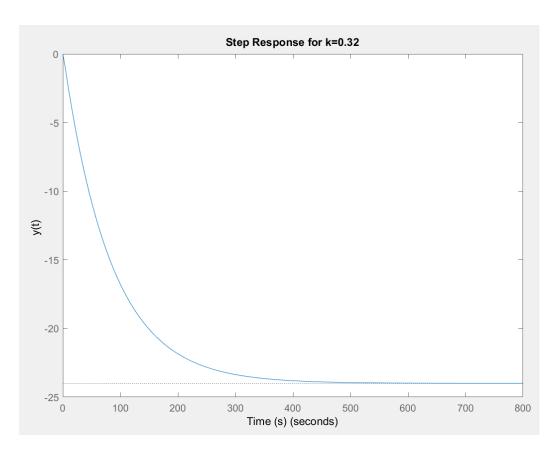


Рисунок 17 - Переходная функция системы при стабильном коэффициенте

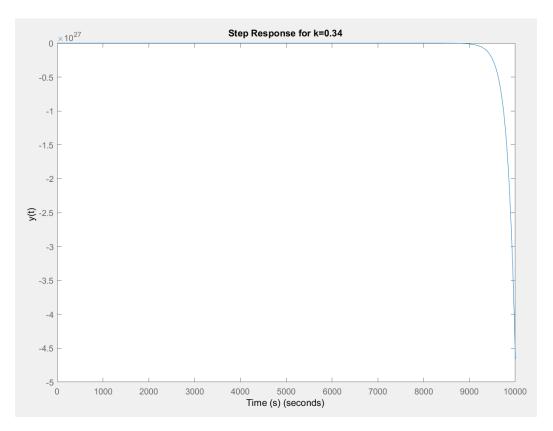


Рисунок 18 - Переходная функция системы при нестабильном коэффициенте

Для расчета критического коэффициента К передаточной функции $W_2(s)$ необходимо проделать те же действия, которые мы выполнили ранее:

$$W(s) = \frac{10s^3 - 13s^2 + 10s - 2}{10s^3 + 14s^2 + 5s + 0.5}$$
(12)

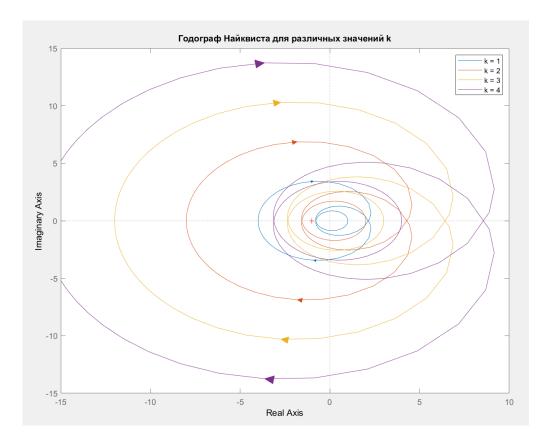


Рисунок 19 - Годограф Найквиста с различными коэффициентами

Посмотрим на частотные характеристики функции разомкнутой системы:

$$W(jw) = \frac{10000(w^{6} + 0.4^{5} - 0.44w^{4} + 0.006w^{2} - 0.00003)}{100000(w^{6} - 1.2w^{5} + 0.48w^{4} - 0.072w^{3} + 0.0036w^{2} + 0.0001)} - \frac{0.013w^{3} + 0.0082w^{2} + 0.00118w}{w^{6} - 1.2w^{5} + 0.48w^{4} - 0.072w^{3} + 0.0036w^{2} + 0.0001} j \left(13\right)$$

$$A(w) = \frac{\sqrt{\left((w^{6} + 0.4w^{5} - 0.44w^{4} + 0.006w^{2} - 0.00003)\right)^{2} + (0.013w^{3} + 0.0082w^{2} + 0.00118w)^{2}}}{w^{6} - 1.2w^{5} + 0.48w^{4} - 0.072w^{3} + 0.0036w^{2} + 0.0001}} \qquad (14)$$

$$\varphi(w) = atan2\left(\frac{0.013w^{3} + 0.0082w^{2} + 0.00118}{w^{6} - 1.2w^{5} + 0.48w^{4} - 0.072w^{3} + 0.0036w^{2} + 0.0001}}, \quad \frac{10000(w^{6} + 0.4^{5} - 0.44w^{4} + 0.006w^{2} - 0.00003)}{10000(w^{6} - 1.2w^{5} + 0.48w^{4} - 0.072w^{3} + 0.0036w^{2} + 0.0001)}\right) \left(15\right)$$

$$\varphi(0) = 540$$

$$A(0) = 0.3$$
 $K_{\text{Kp}} = A_3 = \frac{1}{A(0)} = \frac{1}{0.3} = 3.33$

При частоте 0 арктангенс равен 540, что является оборотом на -180 градусов от полного поворота в 720, амплитуда при этом равна 0.3, соответственно

критический коэффициент коэффициент K = 3.33. Теперь построим step responses для устойчивого и неустойчивого коэффициентов:

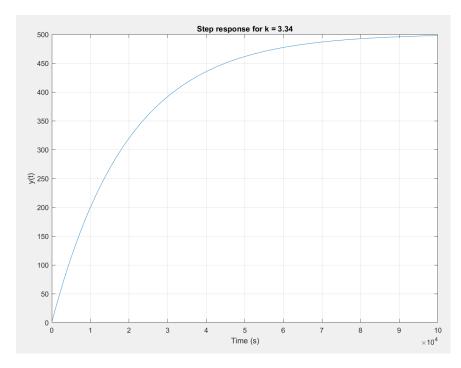


Рисунок 20 - Переходная функция системы при стабильном коэффициенте

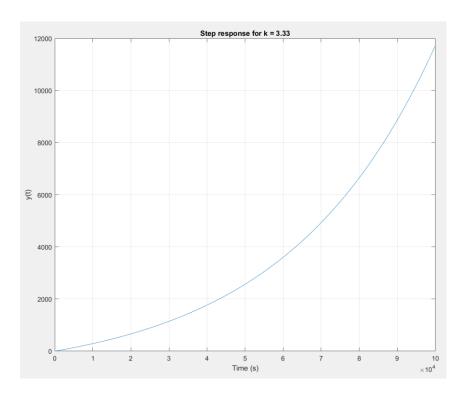


Рисунок 21 - Переходная функция системы при нестабильном коэффициенте

3 Выполнение задания №3 «Запаздывание»

3.1 Условие задания №3 «Запаздывание»

В соответствии с вариантом задания возьмите значение j (см. таблицу 1) и соответствующие ему передаточные функции $W_3(s)$ и $W_4(s)$ (см. таблицу 3). Добавьте к каждой функции звено чистого запаздывания $e^{-\tau s}$. Для полученных систем:

- 3.1. Постройте годограф Найквиста для значения коэффициента запаздывания $\tau = 0$ и $\tau = 0.5$.
- 3.2. Рассмотрите, как влияет коэффициент запаздывания т на кривую годогрофа.
- 3.3. Найдите зависимость неустойчивости замкнутой системы относительно значений коэффициента запаздывания т. Определите значение запаса устойчивости по фазе. Найдите пределы значений коэффициента запаздывания т относительно которых система устойчива.
- 3.4. Выполните моделирование и приведите переходные характеристики замкнутой системы при значениях коэффициента т для устойчивого и неустойчивого случаев.

3.2 Аналитика по полученным графикам и промежуточные результаты по заданию №3 «Запаздывание»

Для функции $W_3(s)$:

$$W(s) = \frac{9s+3}{s^2+3s+5} \tag{16}$$

Приступаем к изучению системы при запаздывании 0 и при 0.5

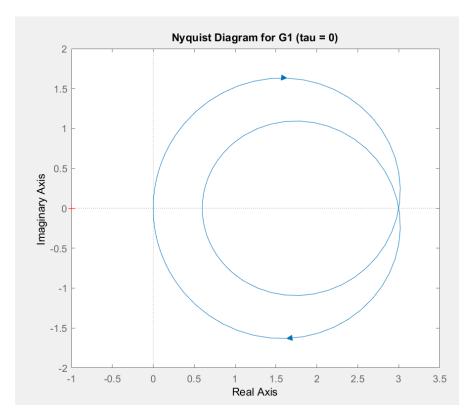


Рисунок 22 - Система при тау = 0

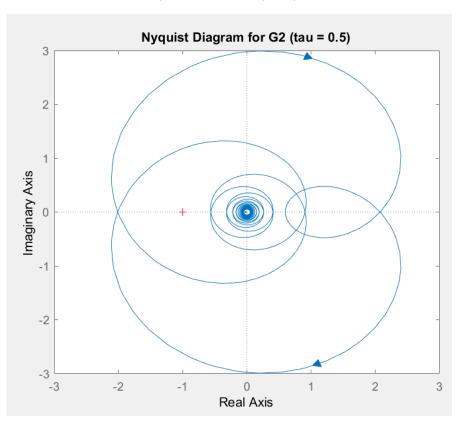


Рисунок 23 - Система при тау = 0.5

Приступаем к построению графика ФЧХ и АЧХ, чтобы проанализировать, на какой частоте амплитуда равна 1:

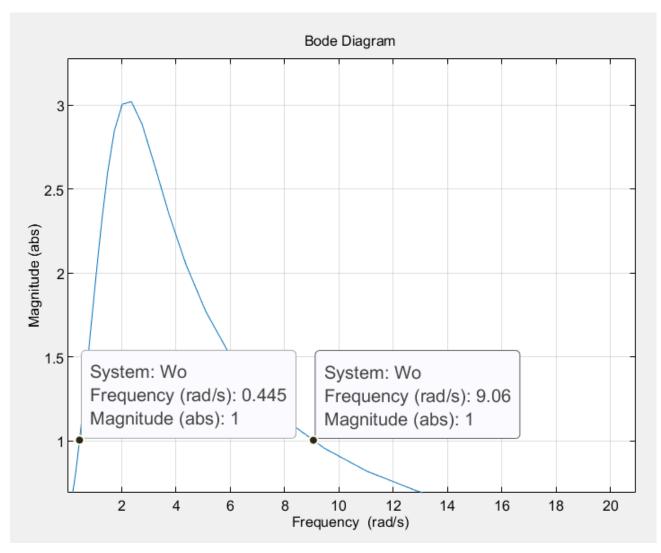


Рисунок 24 - АЧХ

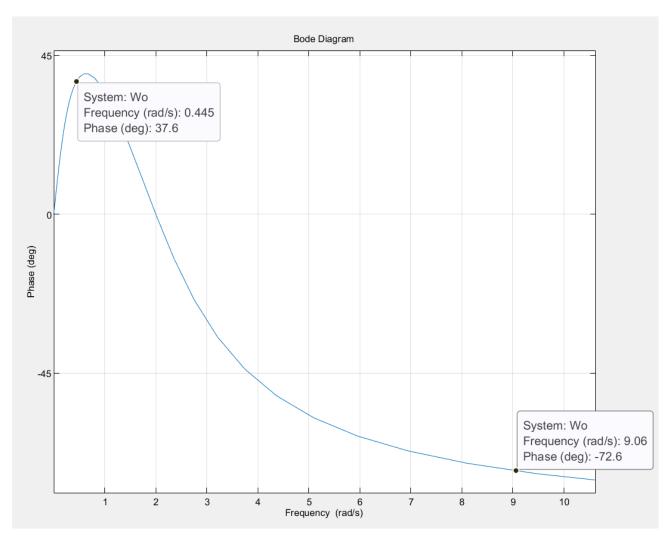


Рисунок 25 – ФЧХ

Получаем, что от 0 до частоты w=9.06 система устойчива. Теперь найдем запас устойчивости фазы:

$$\tau_{max} = \frac{(180 - 72.6)\pi}{180 * 9.07} = 0.20$$

$$0 < \tau < 0.20$$
(17)

Посмотрим переходные функции при устойчивом и неустойчивом временах запаздывания:

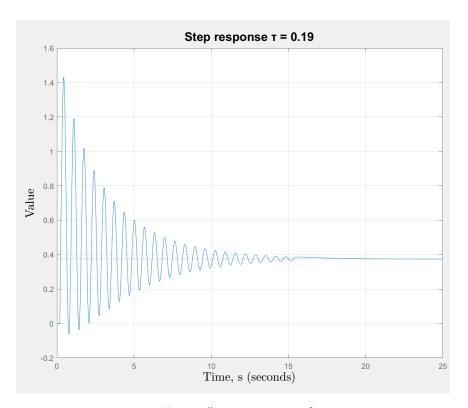


Рисунок 26 - Устойчивое время запаздывания

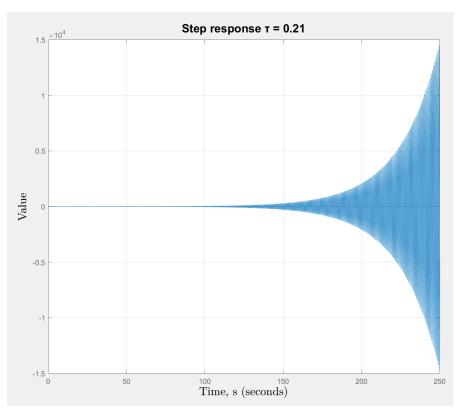


Рисунок 27 - Неустойчивое время запаздывания

Для функции $W_4(s)$:

$$W(s) = \frac{10s^2 - 6s + 11}{10s^3 - s^2 + 38s + 20}$$
 (18)

Приступаем к изучению системы при запаздывании 0 и при 0.5

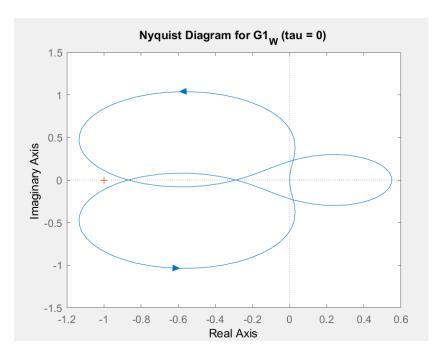


Рисунок 28 - Система при тау = 0

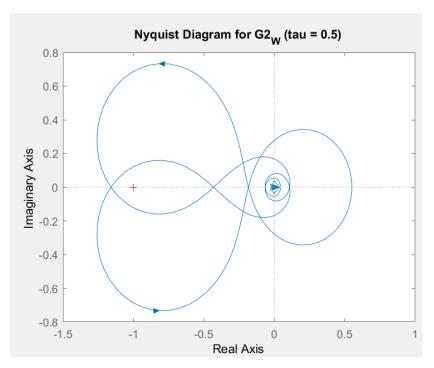


Рисунок 29 - Система при тау = 0.5

Приступаем к построению графика ФЧХ и АЧХ, чтобы проанализировать, на какой частоте амплитуда равна 1:

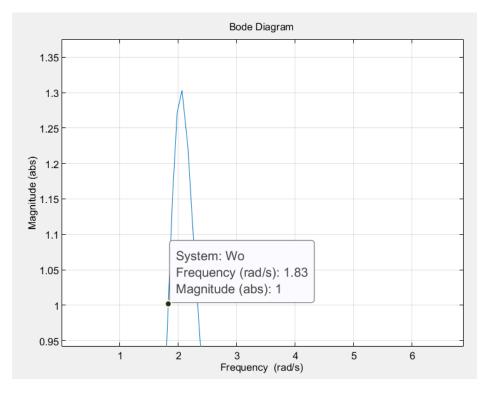


Рисунок 30 — AЧХ 1

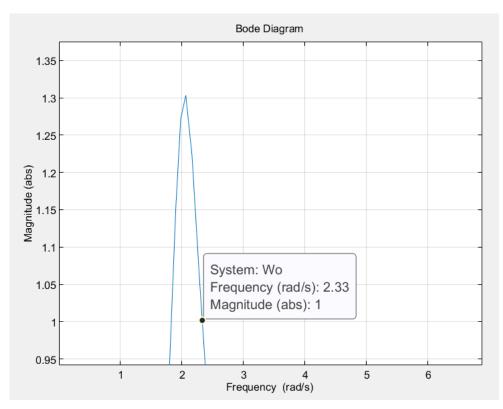


Рисунок 31 - АЧХ 2

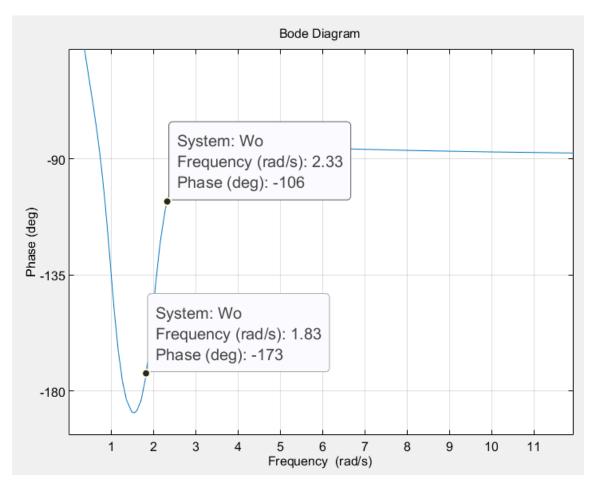


Рисунок 32 - ФЧХ

Получили 2 частоты: $w_1 = 1.83$ и $w_2 = 2.33$

Теперь можем найти граничные значения времени запаздывания:

$$\tau_{min} = \frac{(180 - 173)\pi}{180 * 1.83} = 0.06$$

$$\tau_{max} = \frac{(180 - 106)}{180 * 2.33} = 0.54$$

$$0.06 < \tau < 0.54$$

Проверим графиками:

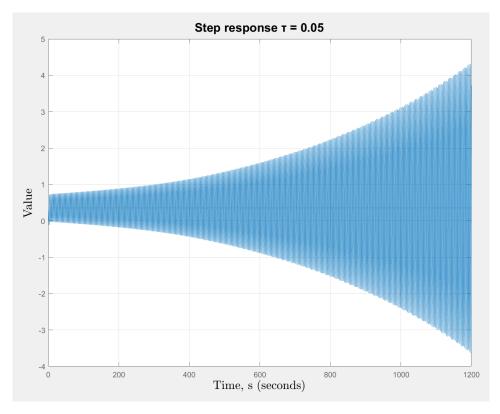


Рисунок 33 - - Нестабильное время до диапазона

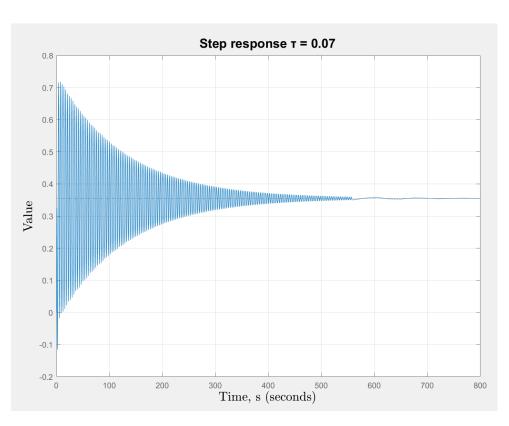


Рисунок 34 - Стабильное время в начале диапазона

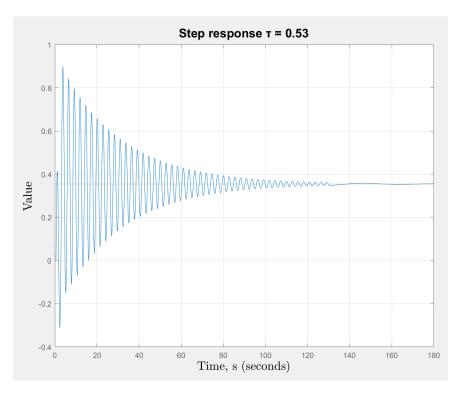


Рисунок 35 - Стабильное время в конце диапазона

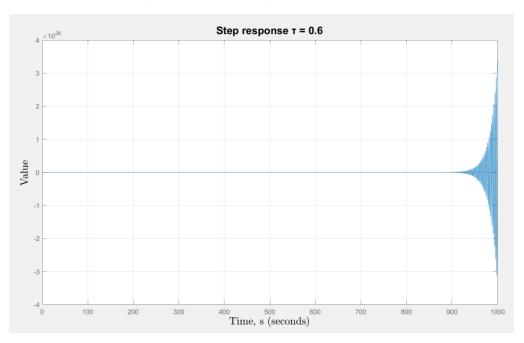


Рисунок 36 - Нестабильное время после диапазона

Видно, что рассчитанный диапазон совпадает с полученными графиками. Кроме того, при увеличении переменной t увеличивается размер и количество "кругов" системы, как видно на диаграмме

ЗАКЛЮЧЕНИЕ

В ходе выполнения лабораторной работы мы изучили критерий Найквиста и системы с запаздыванием. Первое задание позволило поверхностно рассмотреть функциональное назначение годографа и критерия Найквиста. Более того, первое упражнение предоставило возможность вычислить количество неустойчивых полюсов в системе с замкнутым контуром.

Второе задание подчеркнуло воздействие коэффициента усиления на устойчивость системы. Годограф, свою очередь, предоставил более В оперативный И точный метод исследования диапазона допустимых коэффициентов по сравнению с аналитическим решением и даже Критерием Гурвица. Это также позволило более глубоко постигнуть отображение сочетанных амплитуд и фаз.

Третье задание, несмотря на схожесть с вторым, включало единственное дополнение: в отличие от коэффициента усиления, который увеличивает амплитуду и обычно имеет единственное граничное значение, смещение фазы может предоставить более увлекательные и неожиданные диапазоны из-за своего заворачивающегося характера. Этот аспект добавил богатство в понимание взаимосвязи между амплитудой и фазой в динамических системах. В итоге, эксперименты в этих трех областях значительно расширили наше понимание динамических систем и их устойчивости, предоставив более полное и детальное представление о факторах, влияющих на их поведение.