

МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ
ФЕДЕРАЦИИ

Федеральное государственное автономное образовательное учреждение
высшего образования «НАЦИОНАЛЬНЫЙ ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ
УНИВЕРСИТЕТ ИТМО»

ФАКУЛЬТЕТ СИСТЕМ УПРАВЛЕНИЯ И РОБОТОТЕХНИКИ

ОТЧЕТ ПО ЛАБОРАТОРНОЙ РАБОТЕ №3
по дисциплине
«ДИСКРЕТНЫЕ СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ»
на тему
«ДИСКРЕТНЫЙ ПИД РЕГУЛЯТОР»
Вариант 20

Выполнил: студент гр. R3441
Румянцев А. А.

Проверил: преподаватель
Краснов А. Ю.

Санкт-Петербург
2025

Содержание

| | | |
|----------|---|----------|
| 1 | Исходные данные | 3 |
| 2 | Выполнение работы | 3 |
| 2.1 | Модель системы | 3 |
| 2.2 | Значения параметров схемы | 3 |
| 2.3 | Значение коэффициента передачи регулятора | 4 |
| 2.4 | Процессы на выходе дискретного регулятора и системы | 5 |
| 2.5 | Период дискретизации и качество процесса управления | 19 |

1. Исходные данные

Исходные данные варианта 20:

| T_1 | T_2 |
|-------|-------|
| 1.35 | 1.2 |

T_1, T_2 – постоянные времени ОУ.

2. Выполнение работы

2.1. Модель системы

Модель системы в Simulink:

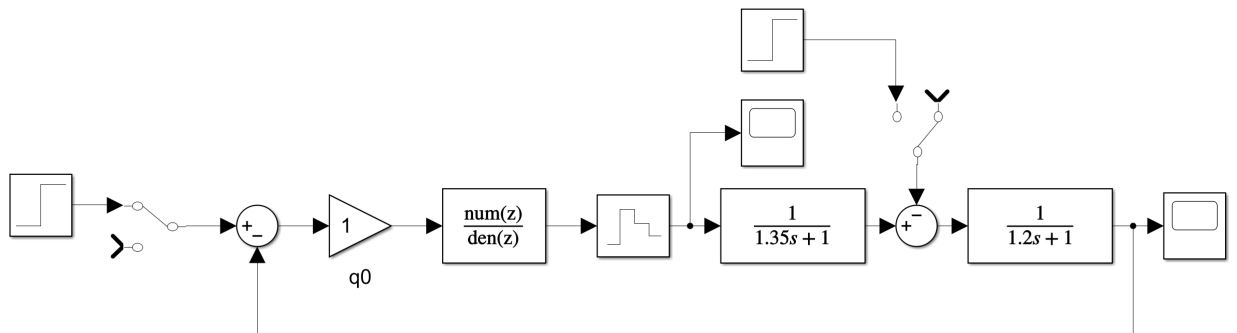


Рис. 1: Схема моделирования цифровой САУ температуры

2.2. Значения параметров схемы

Установим значение периода дискретизации в модели экстраполятора нулевого порядка $T = T_1/2 \approx 0.675$.

Рассчитаем значения полюсов приведенной непрерывной части:

$$z_1 = d_1 = e^{-\frac{T}{T_1}} \approx 0.607,$$

$$z_2 = d_2 = e^{-\frac{T}{T_2}} \approx 0.57$$

Посчитаем значения коэффициентов полинома дискретного регулятора:

$$\text{num}(z) = z^2 + (-d_1 - d_2)z + d_1d_2 = z^2 - 1.176z + 0.346$$

Установим полученные коэффициенты полинома в блок Discrete Transfer Fcn и значения постоянных времени T_1, T_2 в модель ОУ.

2.3. Значение коэффициента передачи регулятора

Проверим выход системы при значениях коэффициента передачи регулятора $q_0 = 0.0007$, $q_0 = 0.0008$ при задающем воздействии $r(t) = 1$:

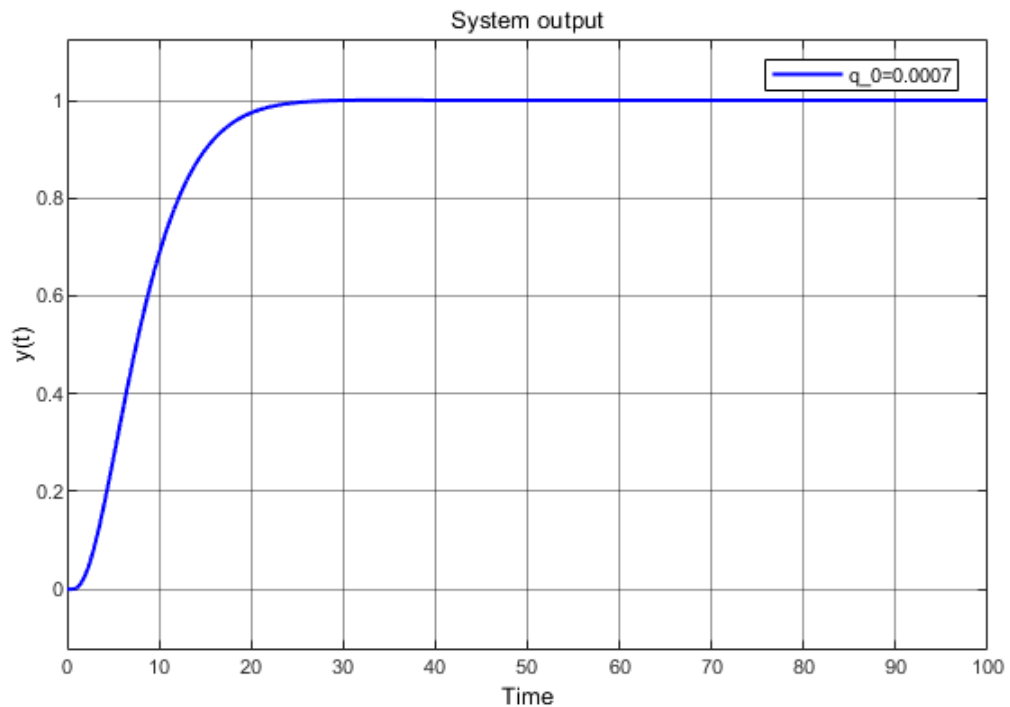


Рис. 2: Выход системы при $q_0 = 0.0007$, $r(t) = 1$

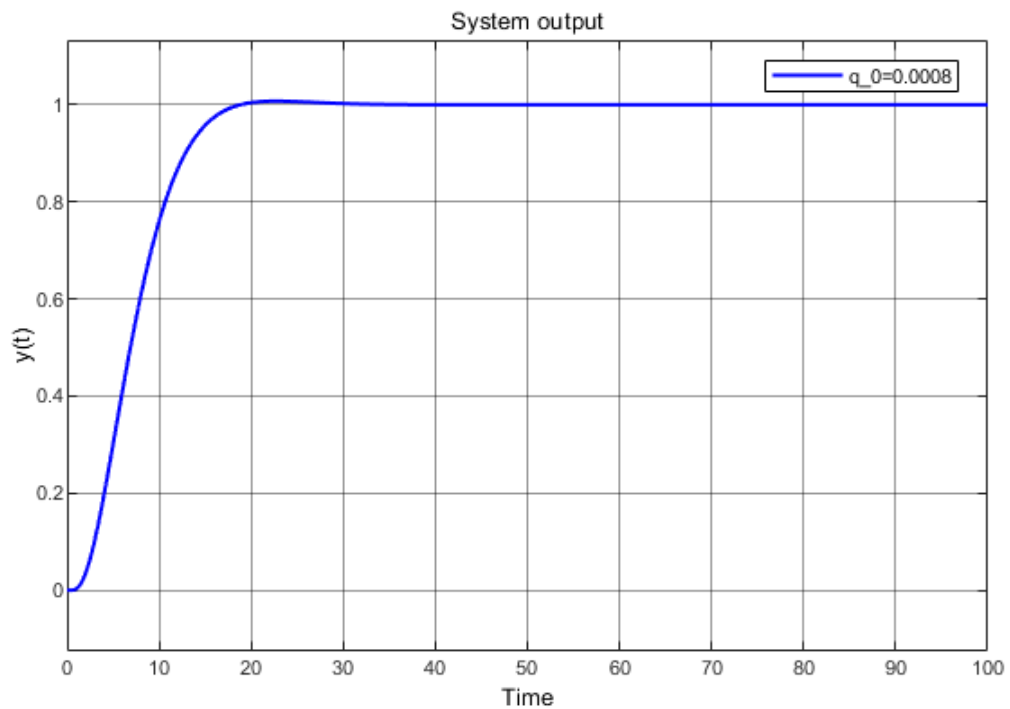


Рис. 3: Выход системы при $q_0 = 0.0008$, $r(t) = 1$

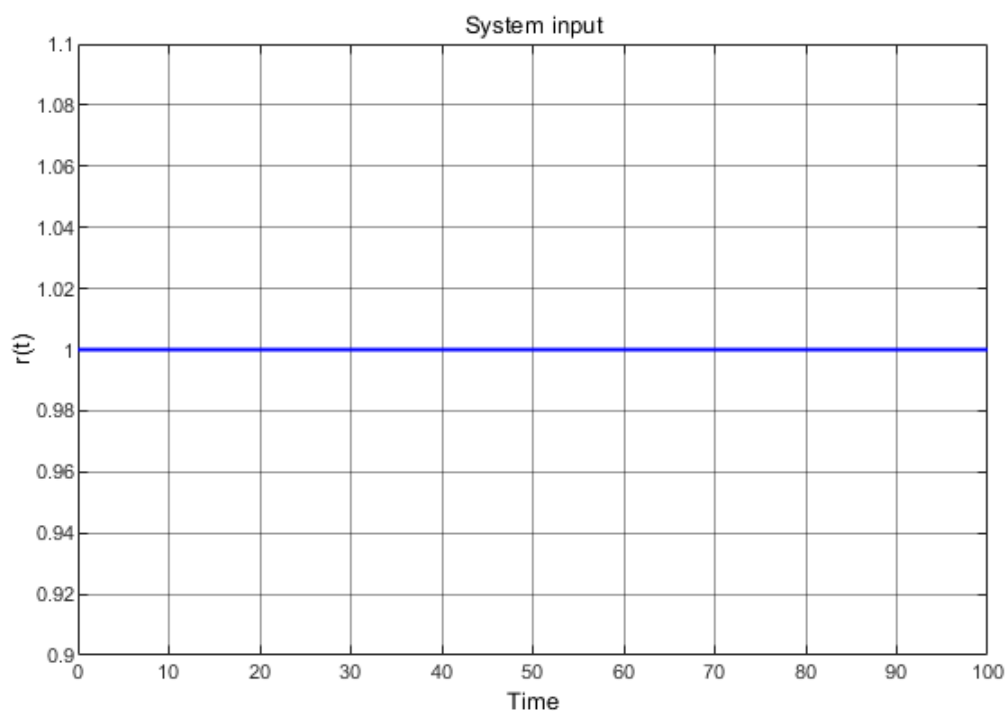


Рис. 4: Задающее воздействие $r(t) = 1$

При $q_0 = 0.0008$ система устойчива и имеет слабоколебательные переходные процессы, при $q_0 < 0.0008$ сходится монотонно.

2.4. Процессы на выходе дискретного регулятора и системы

Исследуем ступенчатое изменение задающего воздействия:

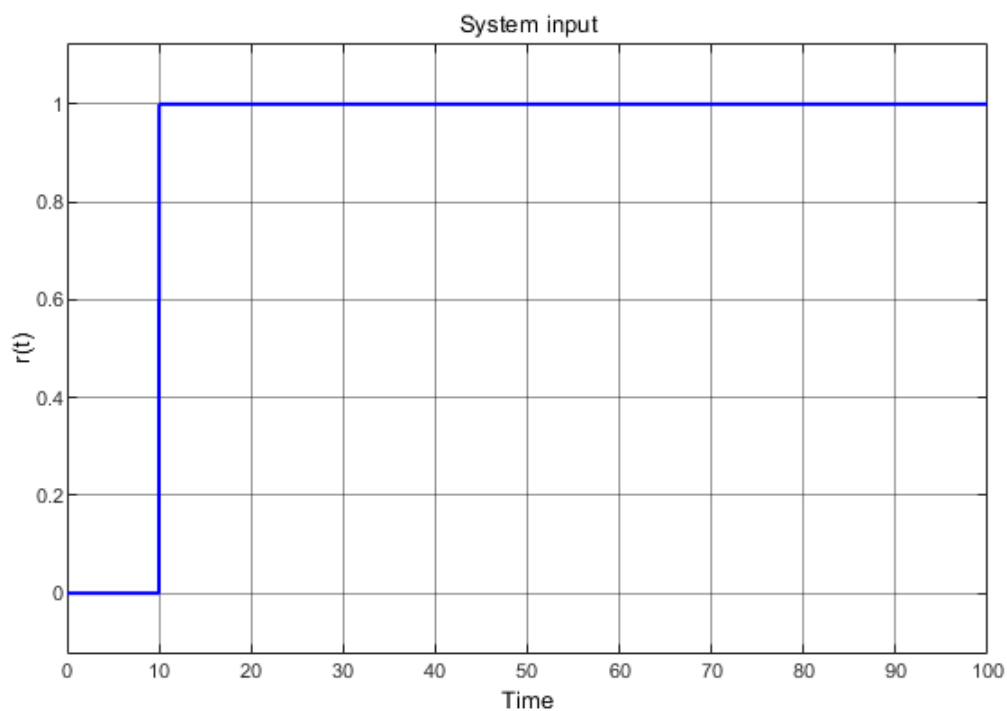


Рис. 5: Задающее воздействие $r_1(t)$

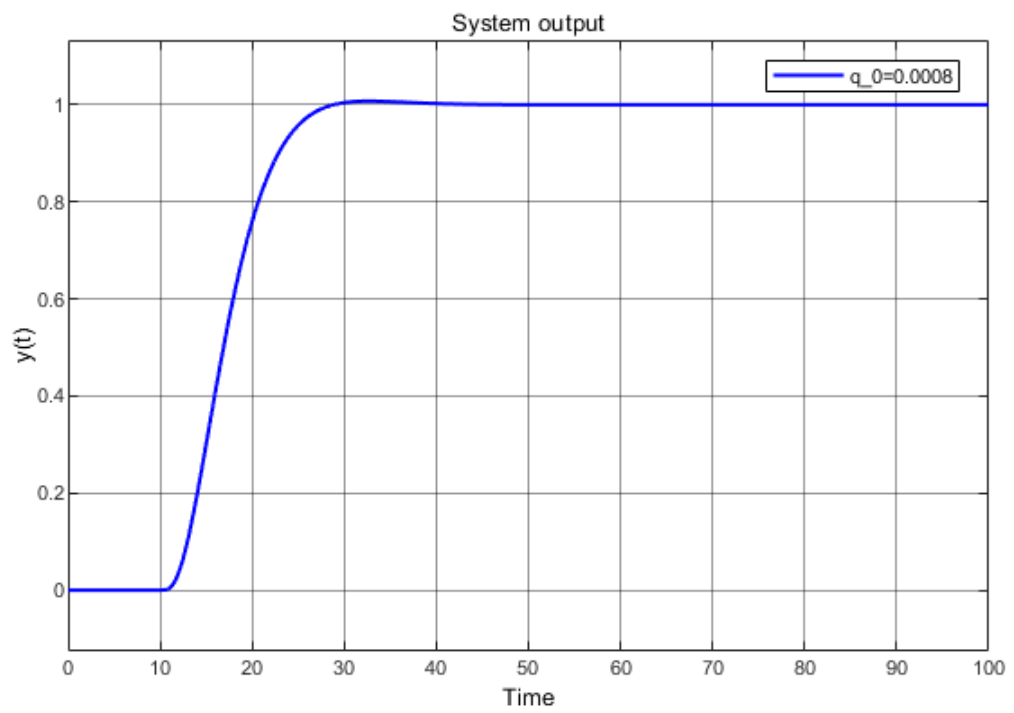


Рис. 6: Выход системы при $r_1(t)$

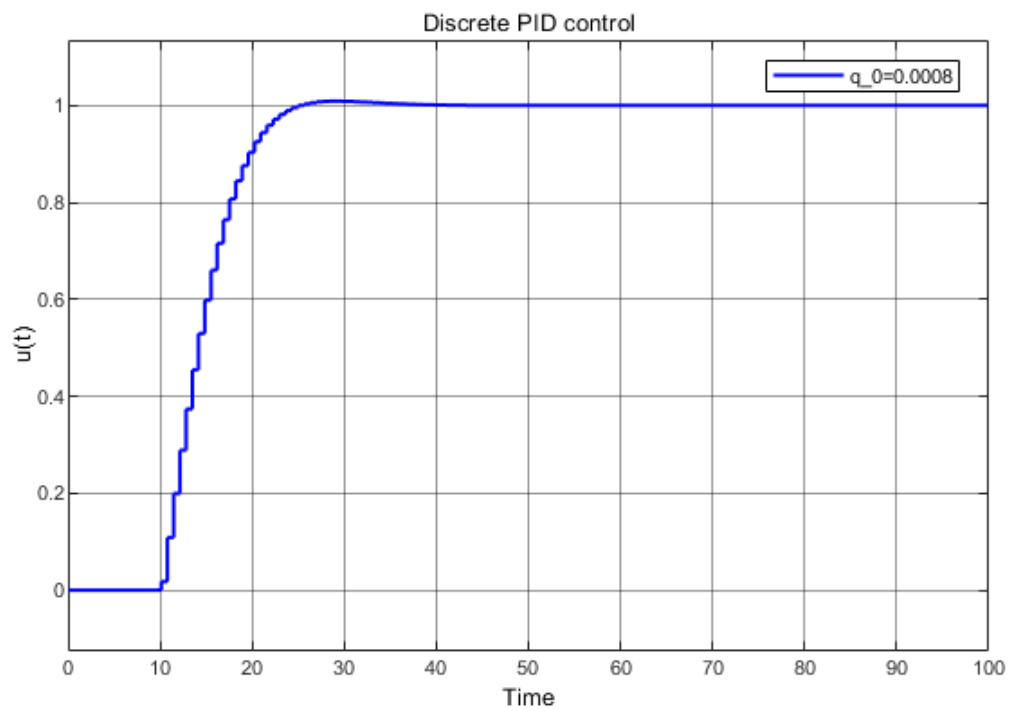


Рис. 7: Дискретный ПИД регулятор при $r_1(t)$

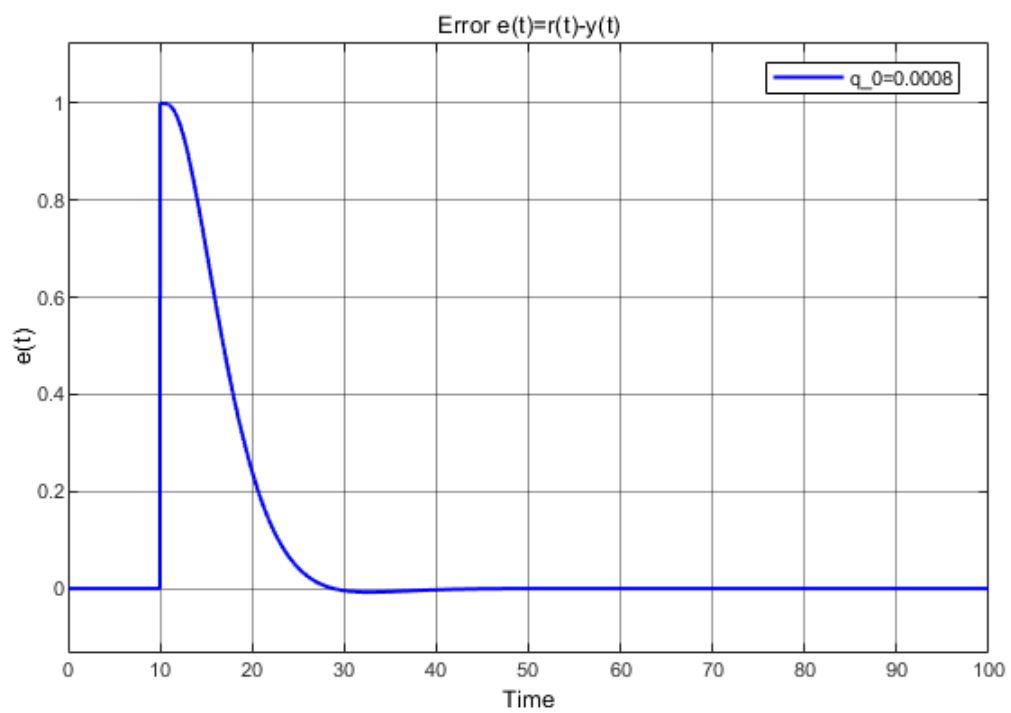


Рис. 8: Ошибка $e = r_1(t) - y(t)$

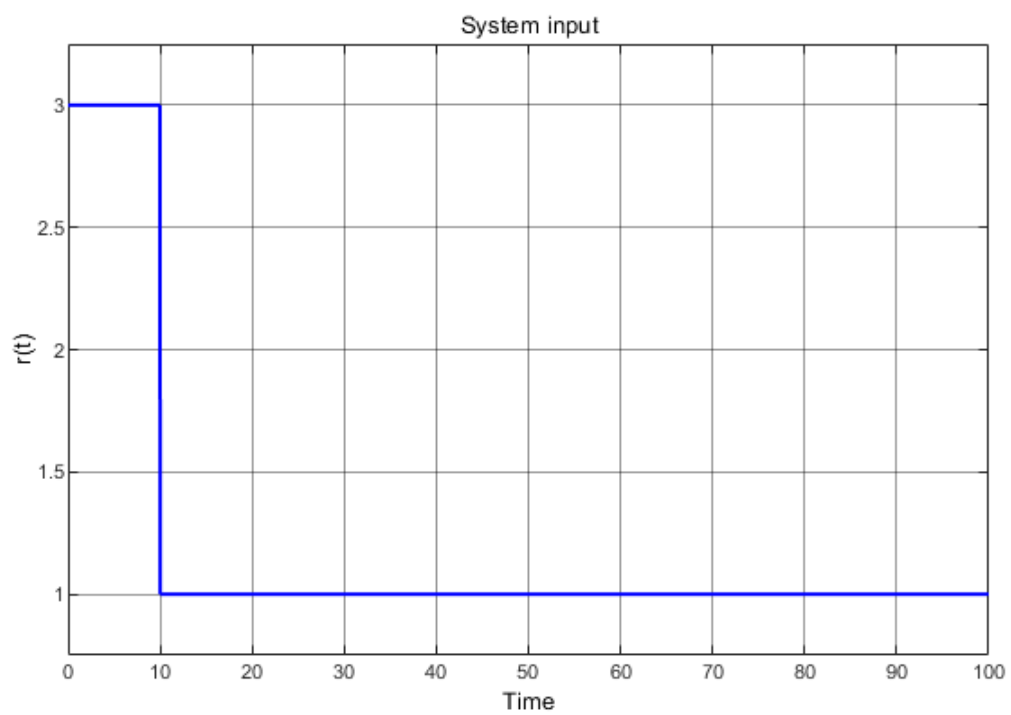


Рис. 9: Задающее воздействие $r_2(t)$

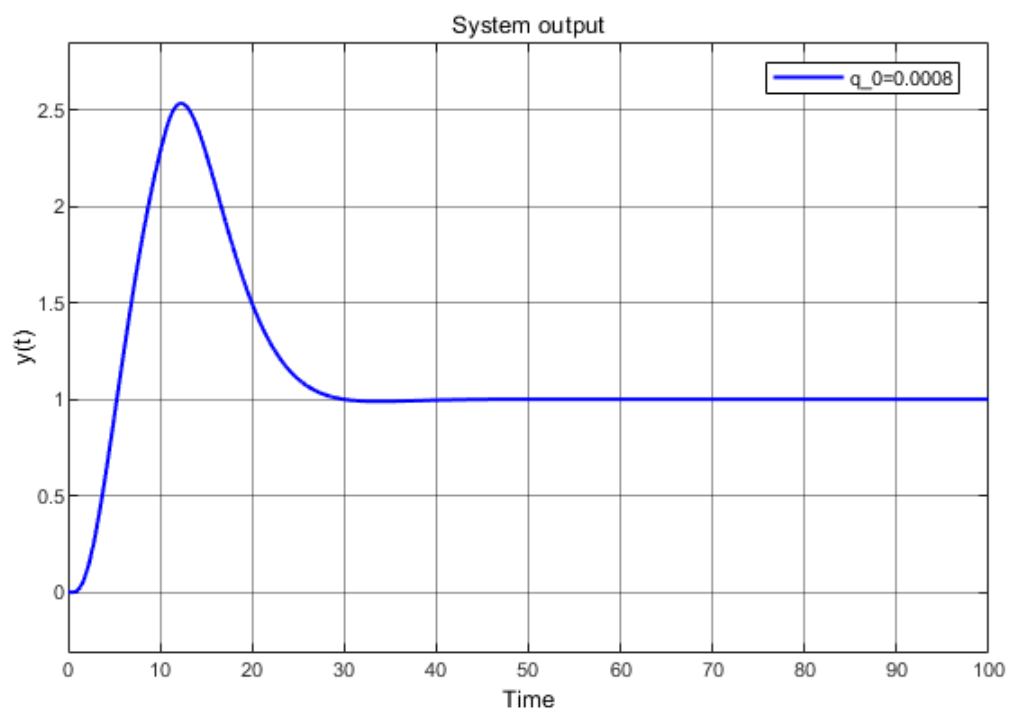


Рис. 10: Выход системы при $r_2(t)$

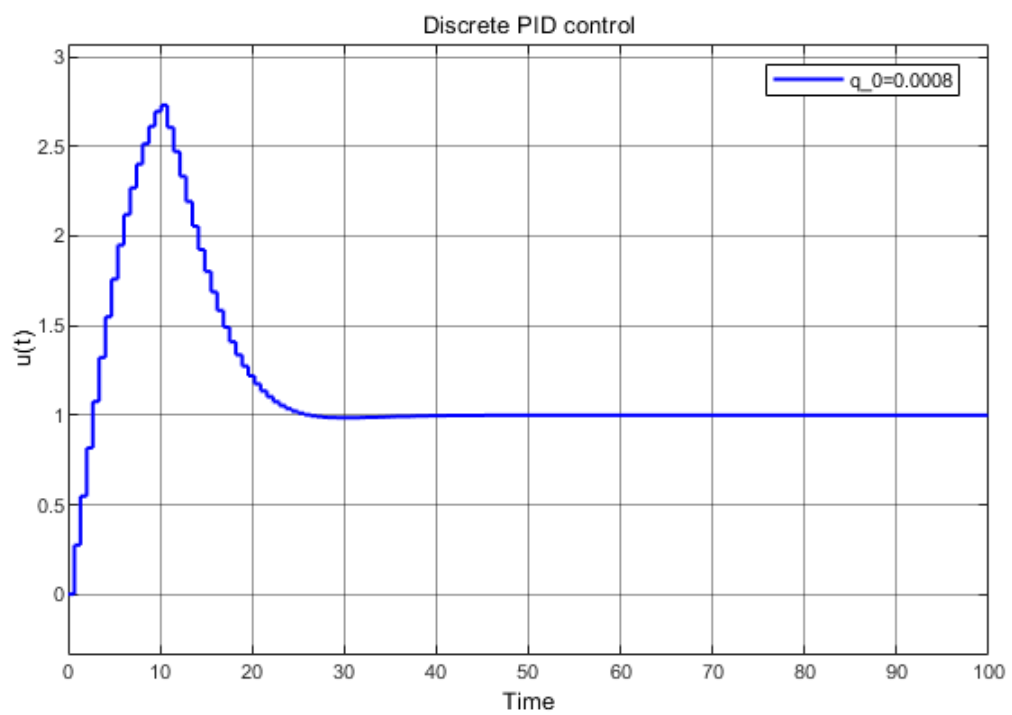


Рис. 11: Дискретный ПИД регулятор при $r_2(t)$

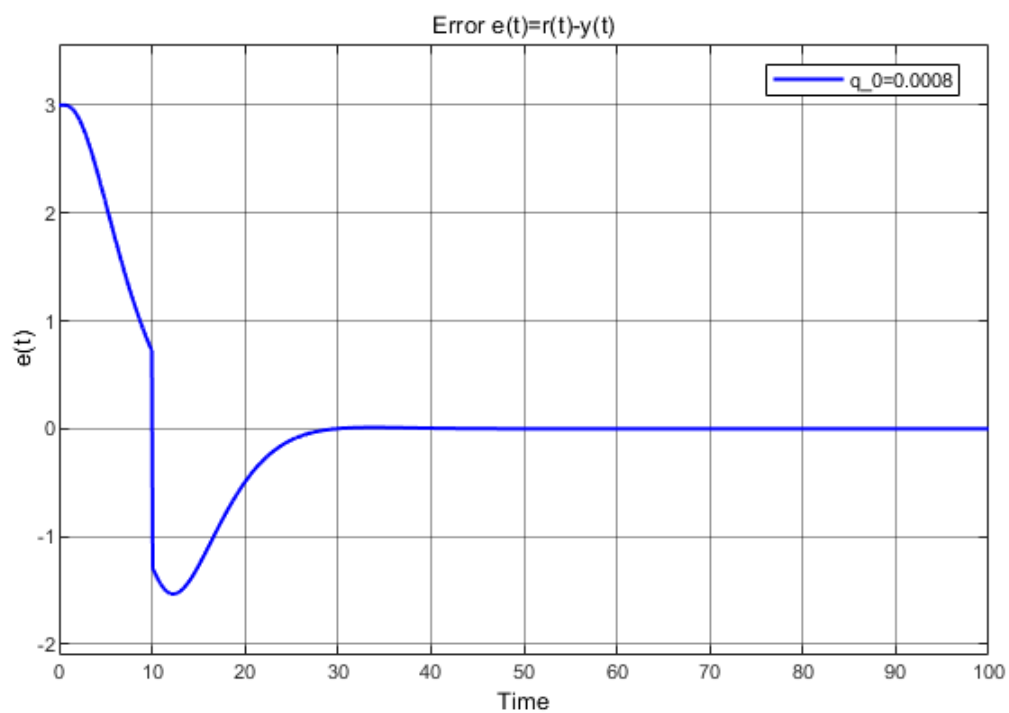


Рис. 12: Ошибка $e = r_2(t) - y(t)$

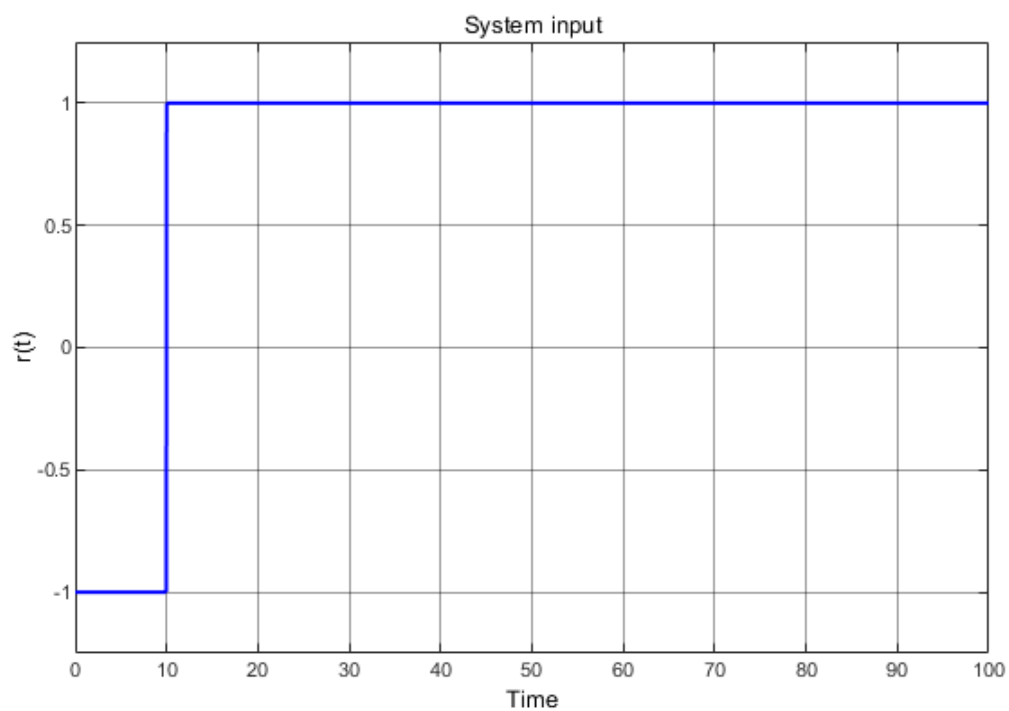


Рис. 13: Задающее воздействие $r_3(t)$

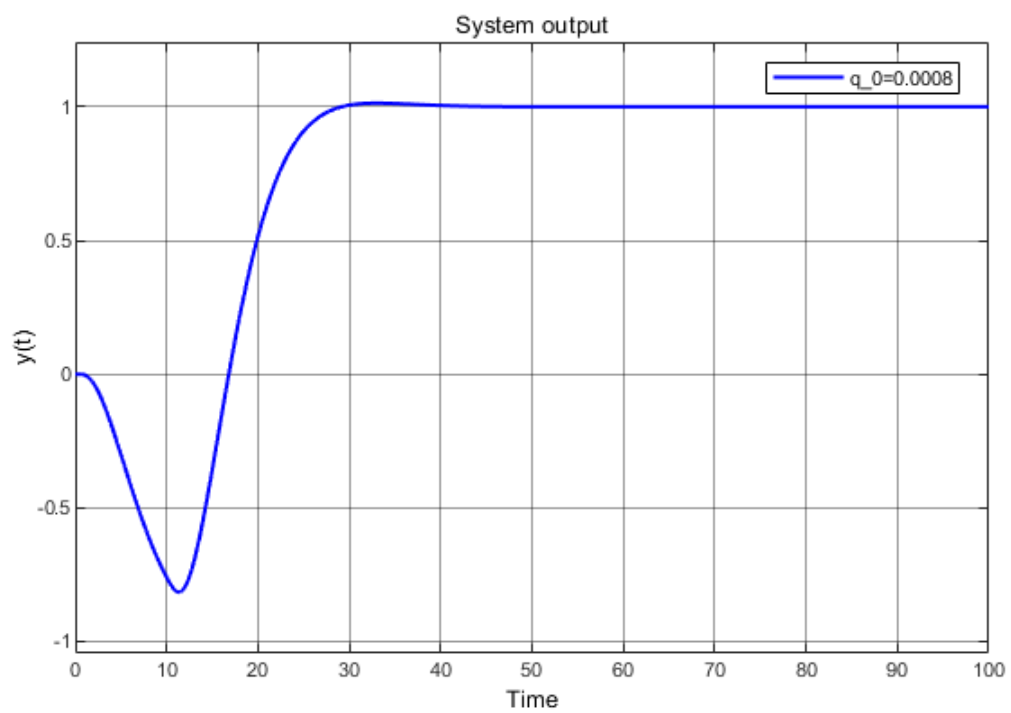


Рис. 14: Выход системы при $r_3(t)$

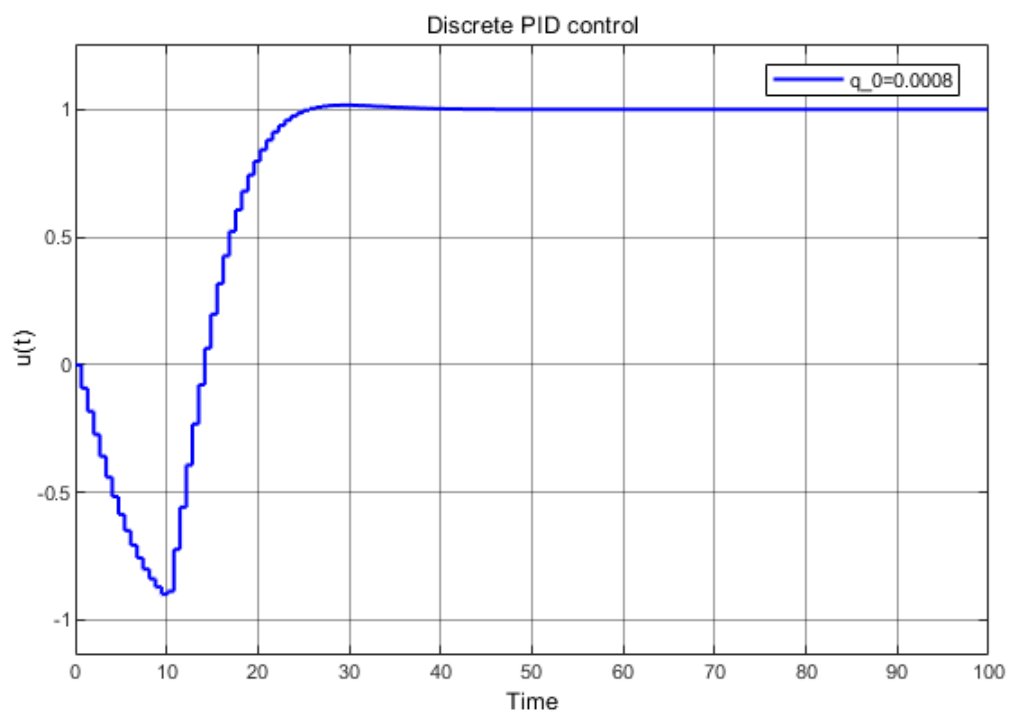


Рис. 15: Дискретный ПИД регулятор при $r_3(t)$

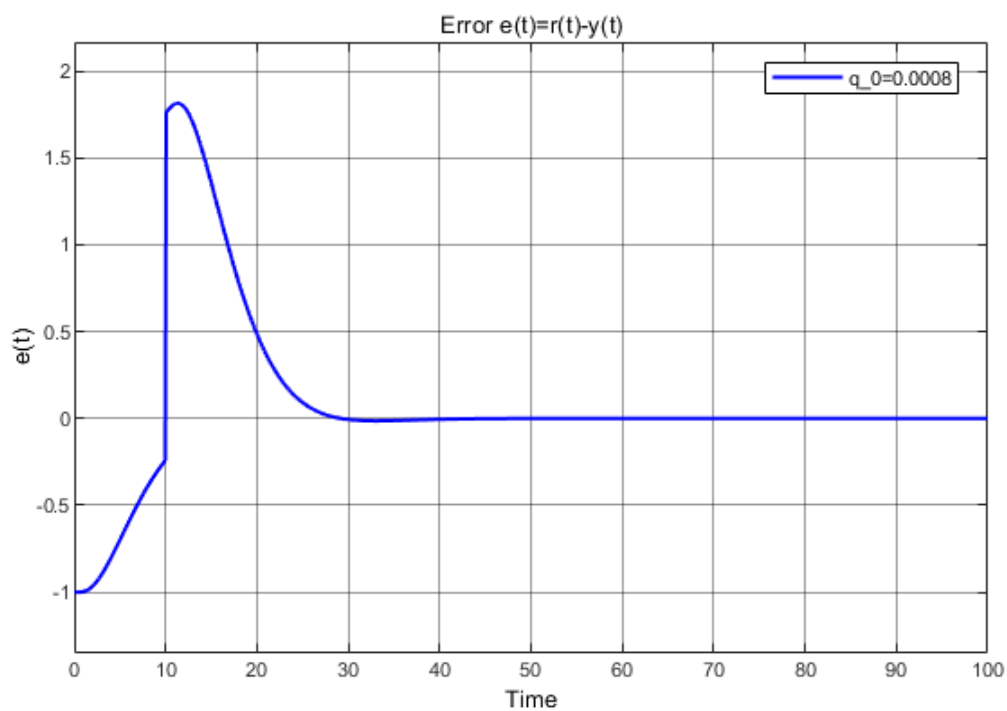


Рис. 16: Ошибка $e = r_3(t) - y(t)$

Положим $r(t) = 1$ (см. рис. (4)).

Исследуем ступенчатое изменение возмущающего воздействия $d(t)$ полагая, что $d_i(t) = r_i(t)$ (см. рис. (5), (9), (13)):

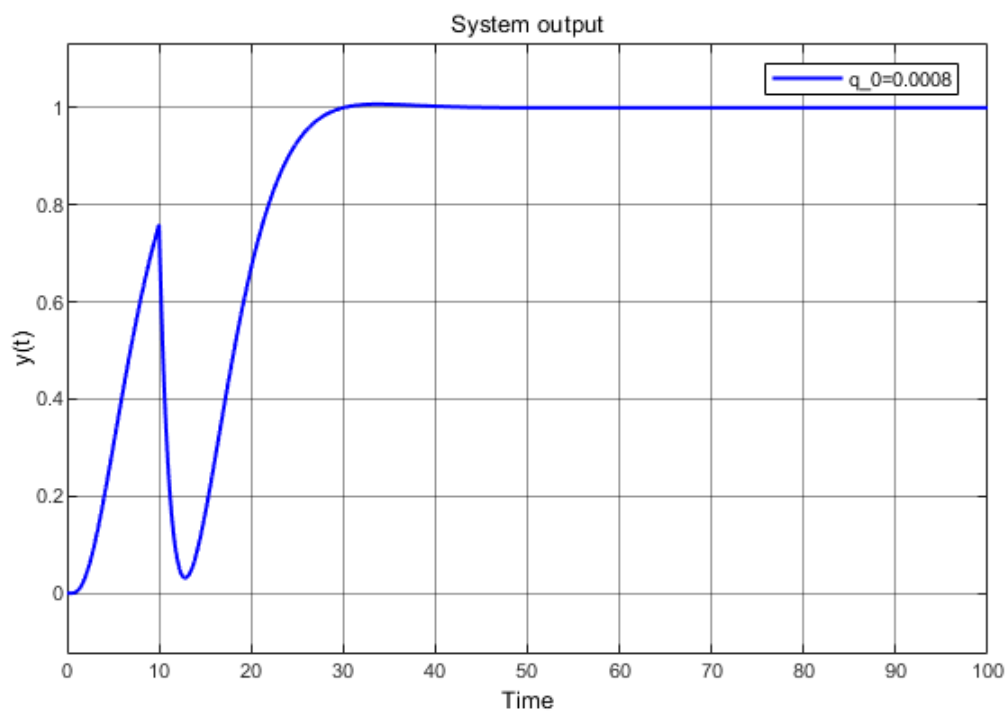


Рис. 17: Выход системы при $d_1(t) = r_1(t), r(t) = 1$

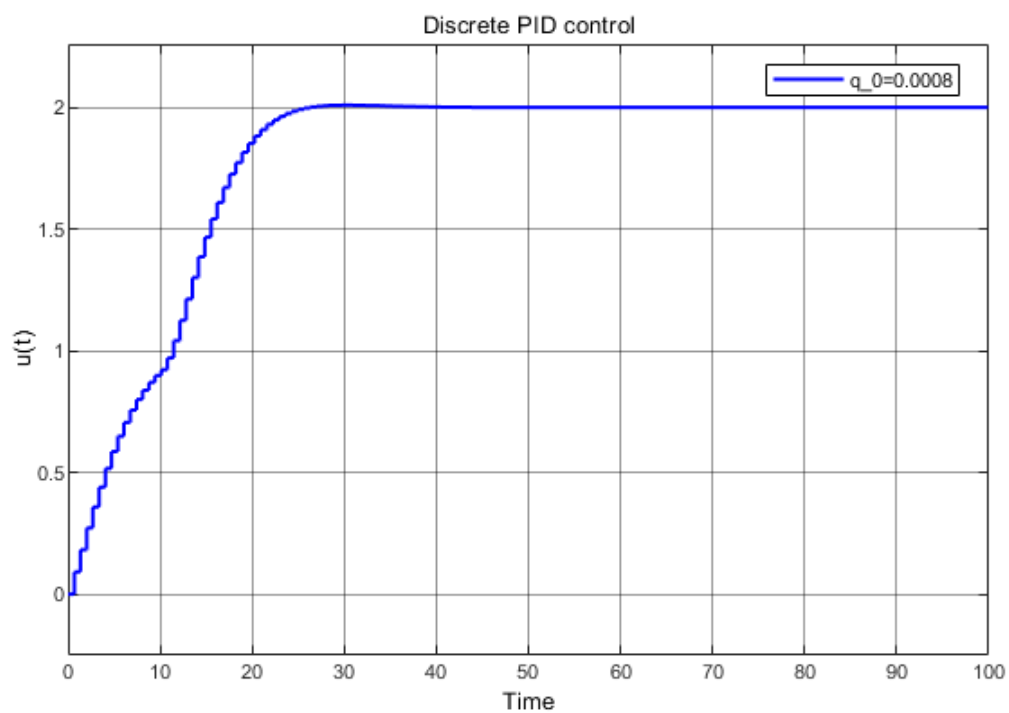


Рис. 18: Дискретный ПИД регулятор при $d_1(t) = r_1(t), r(t) = 1$

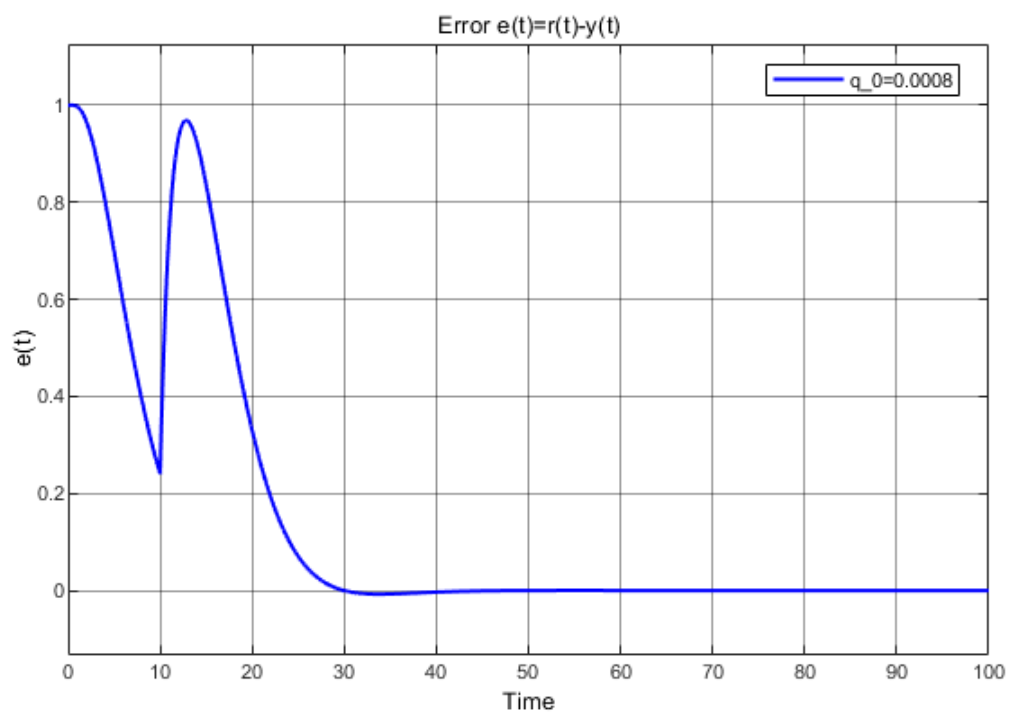


Рис. 19: Ошибка $e = r_1(t) - y(t), r(t) = 1$

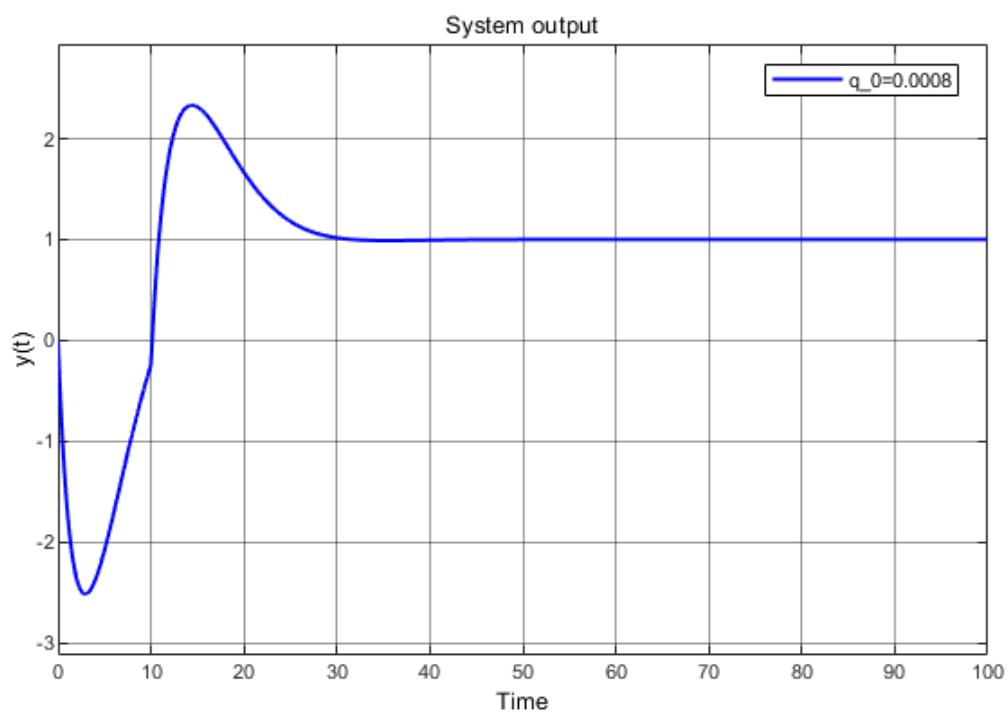


Рис. 20: Выход системы при $d_2(t) = r_2(t), r(t) = 1$

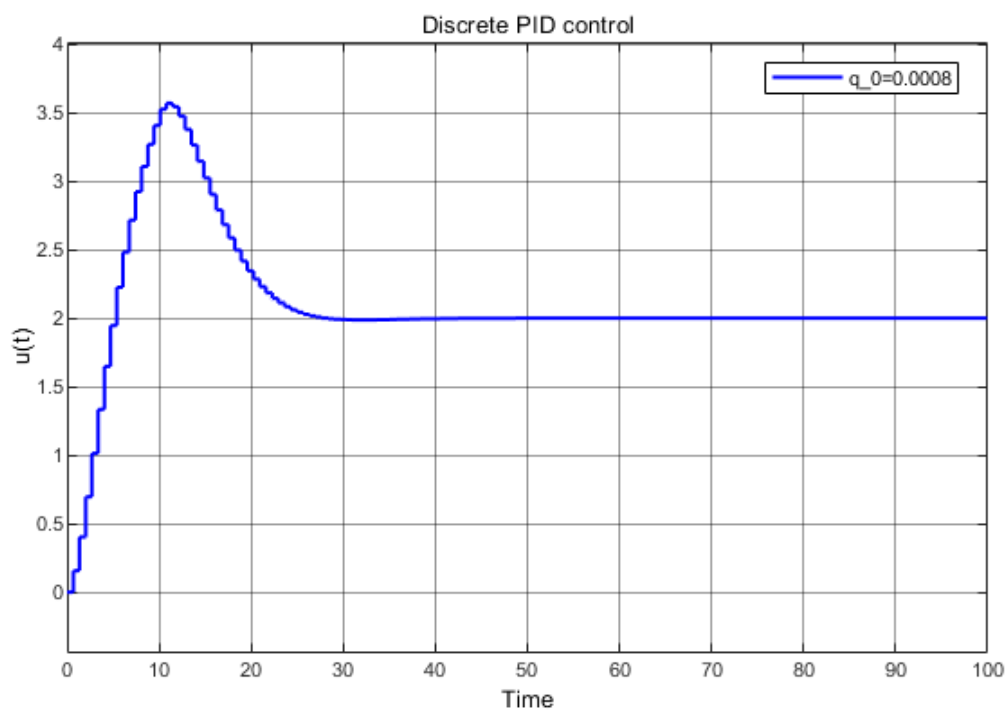


Рис. 21: Дискретный ПИД регулятор при $d_2(t) = r_2(t), r(t) = 1$

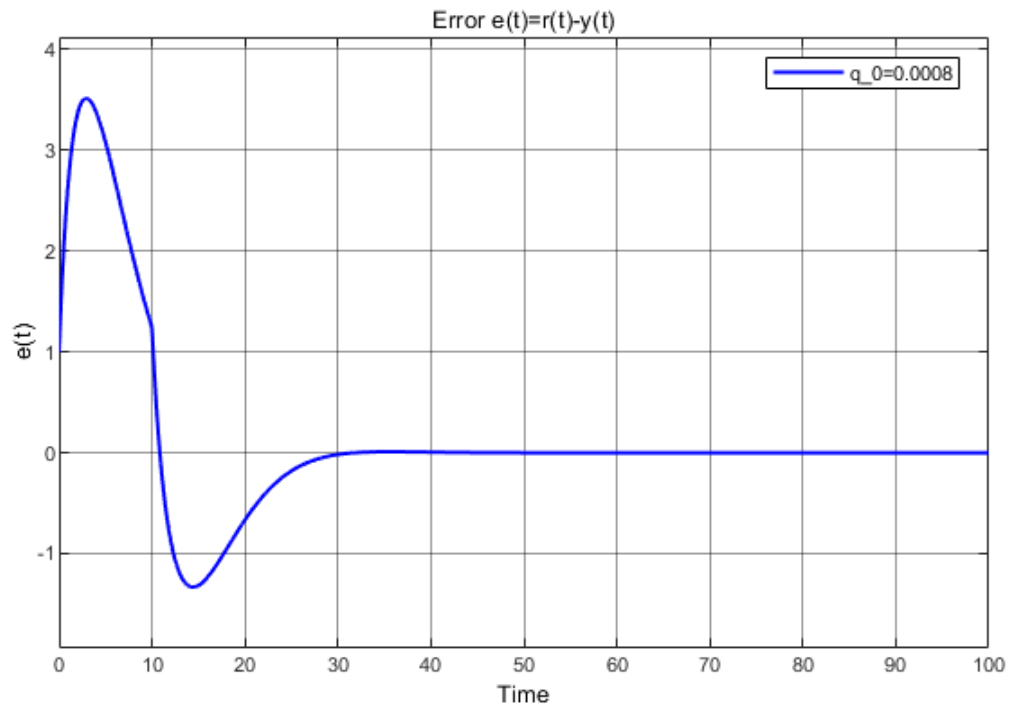


Рис. 22: Ошибка $e = r_2(t) - y(t), r(t) = 1$

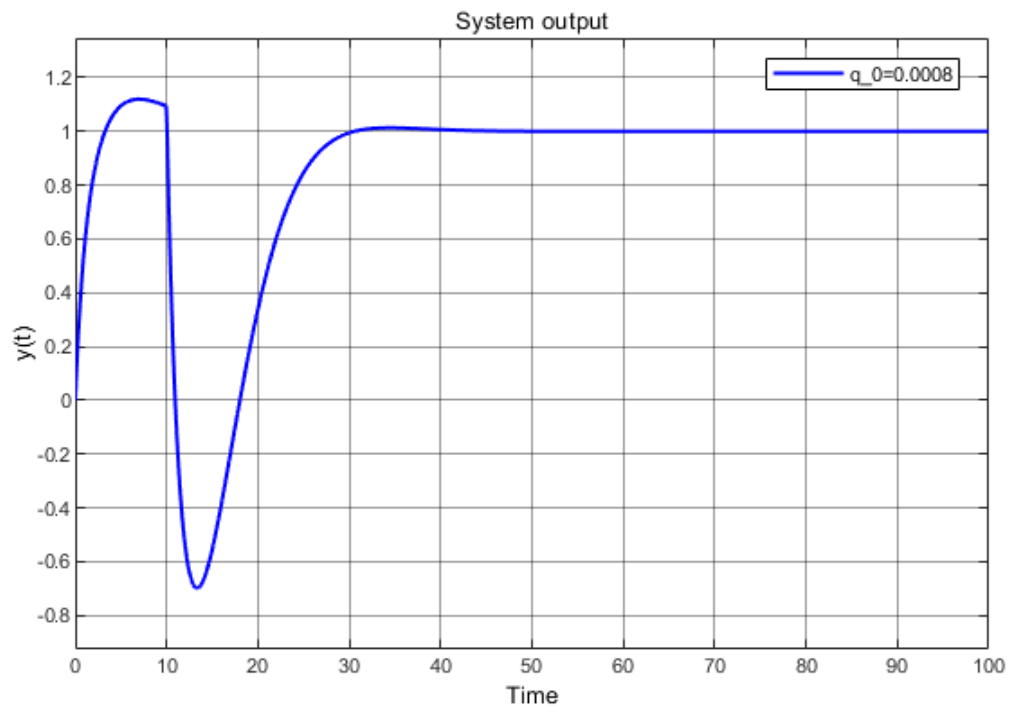


Рис. 23: Выход системы при $d_3(t) = r_3(t), r(t) = 1$

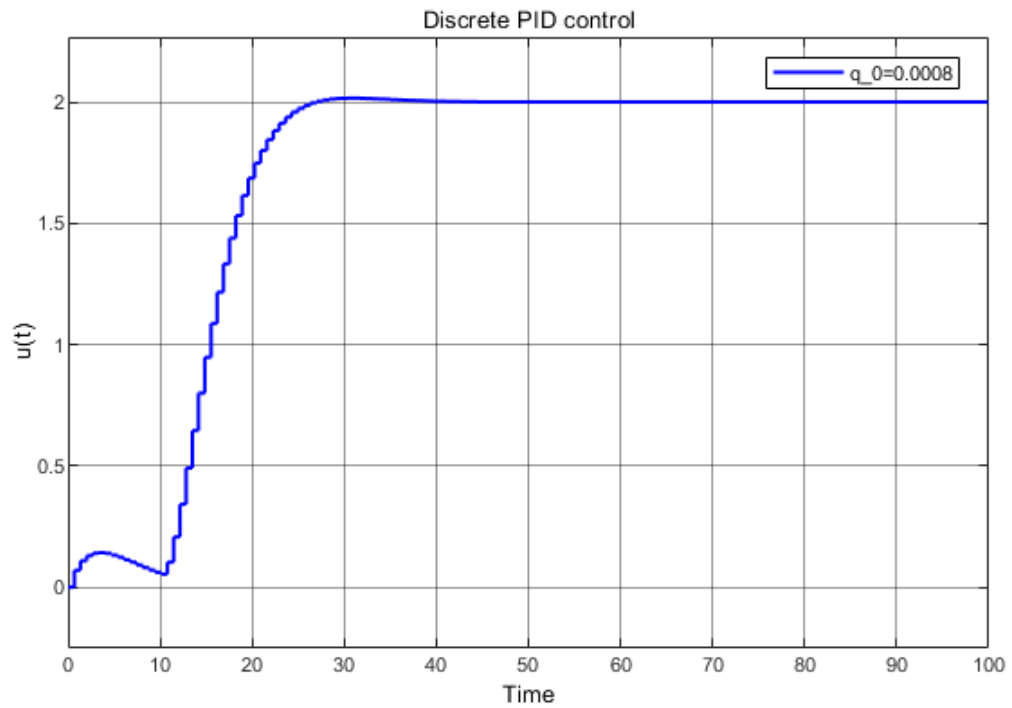


Рис. 24: Дискретный ПИД регулятор при $d_3(t) = r_3(t), r(t) = 1$

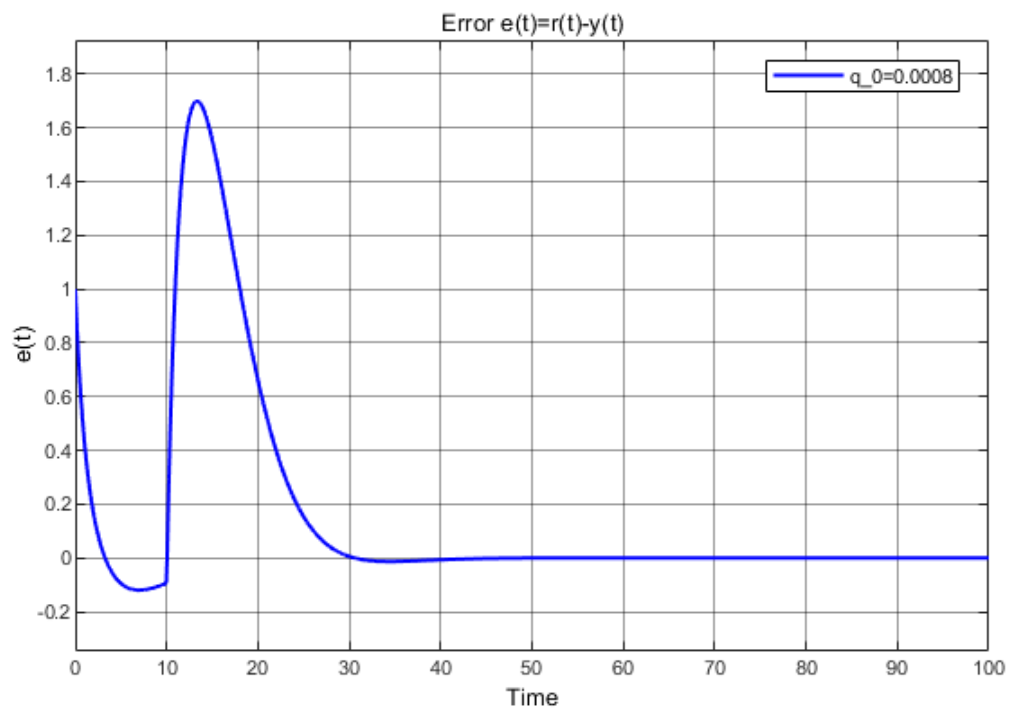


Рис. 25: Ошибка $e = r_3(t) - y(t), r(t) = 1$

Оставим $r(t) = 1$ (см. рис. (4)).

Исследуем возмущающее воздействие, изменяющееся по случайному закону:

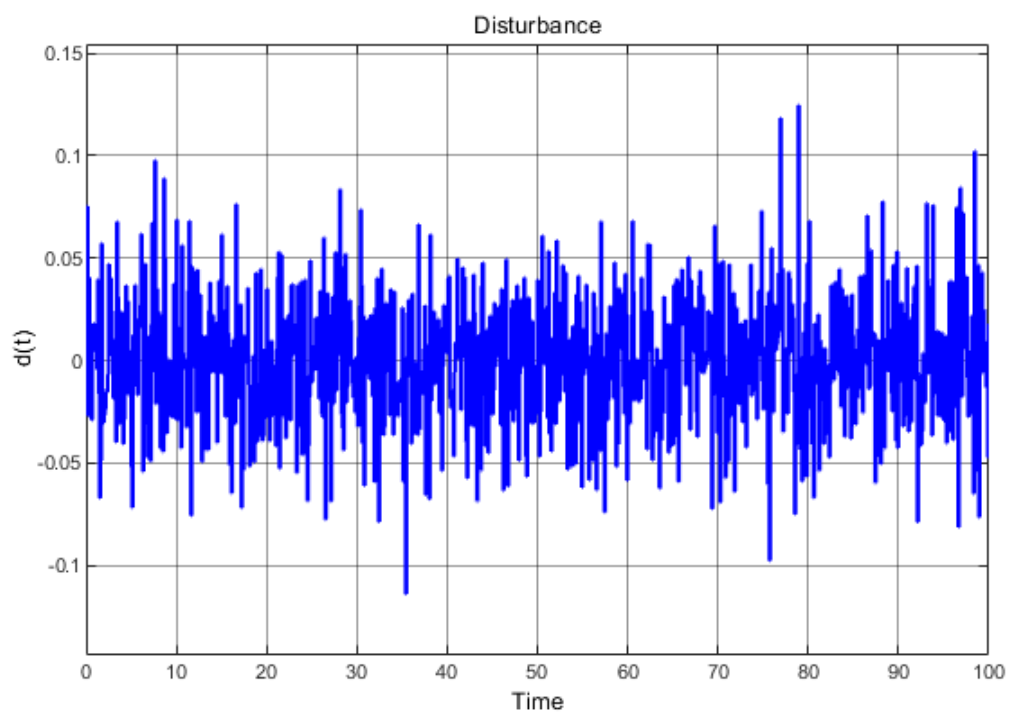


Рис. 26: Возмущающее воздействие $d_{g,1}(t)$

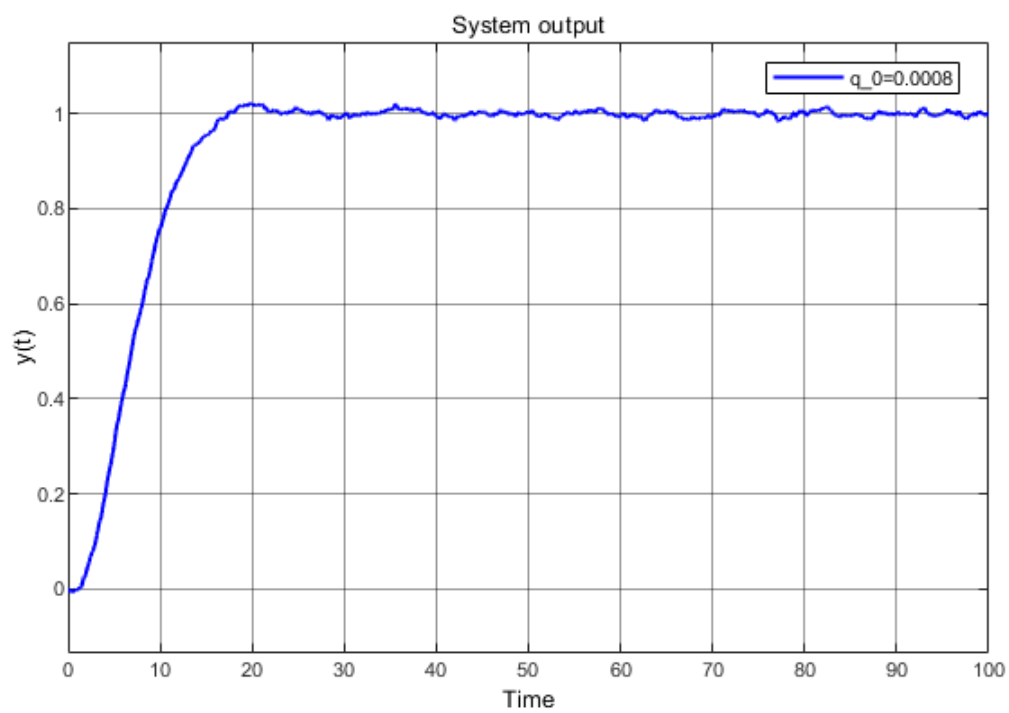


Рис. 27: Выход системы при $d_{g,1}(t), r(t) = 1$

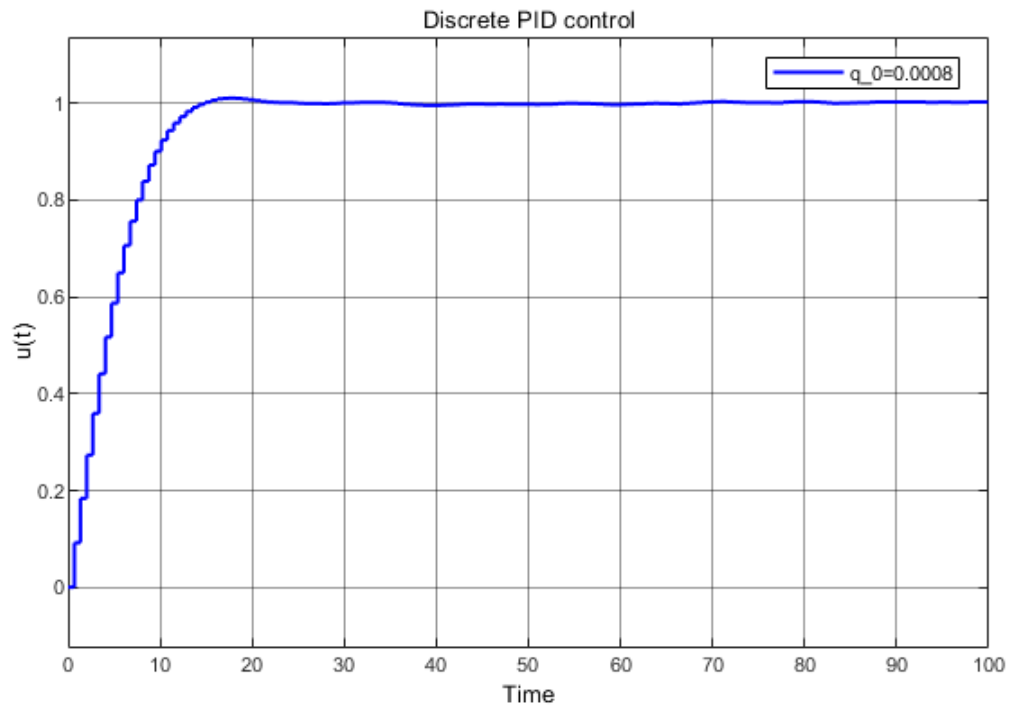


Рис. 28: Дискретный ПИД регулятор при $d_{g,1}(t), r(t) = 1$

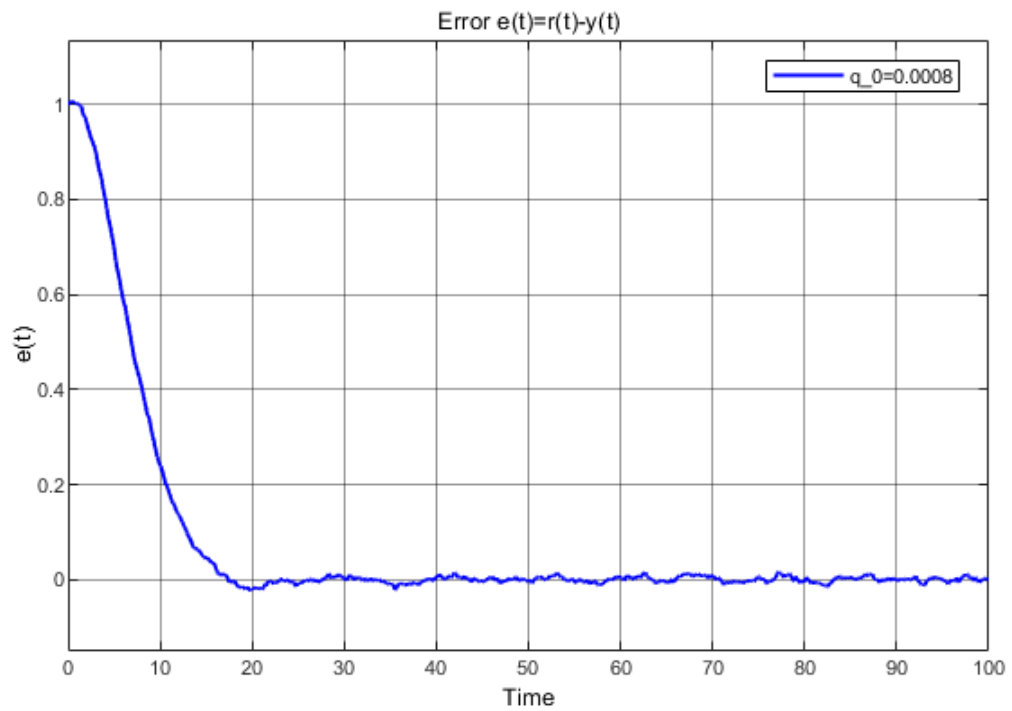


Рис. 29: Ошибка $e = d_{g,1}(t) - y(t), r(t) = 1$

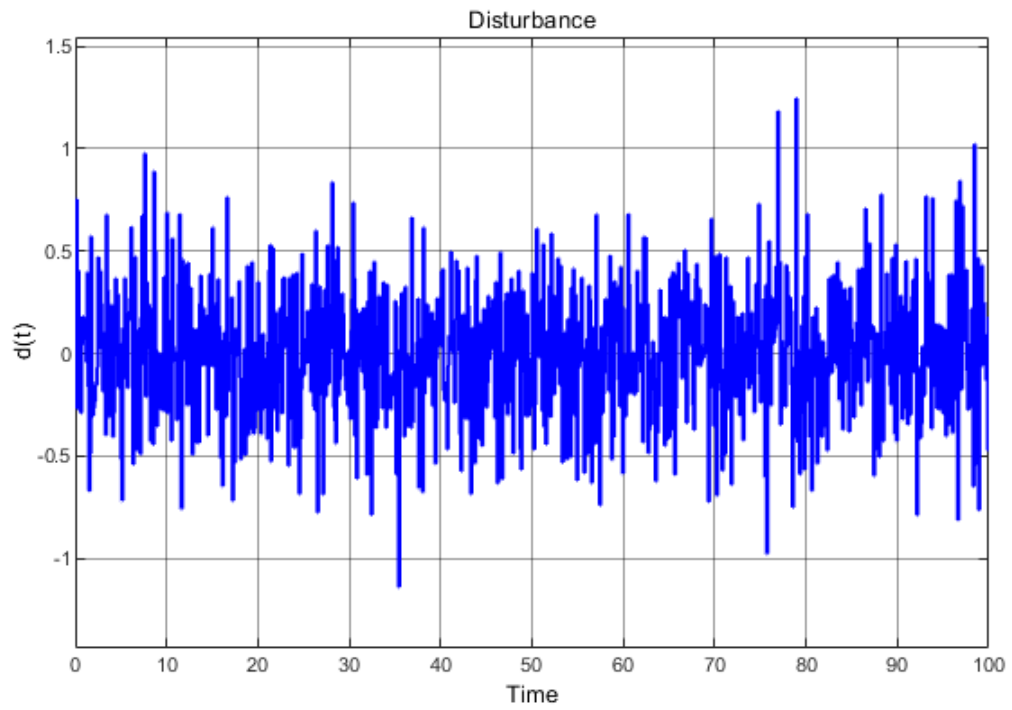


Рис. 30: Возмущающее воздействие $d_{g,2}(t)$

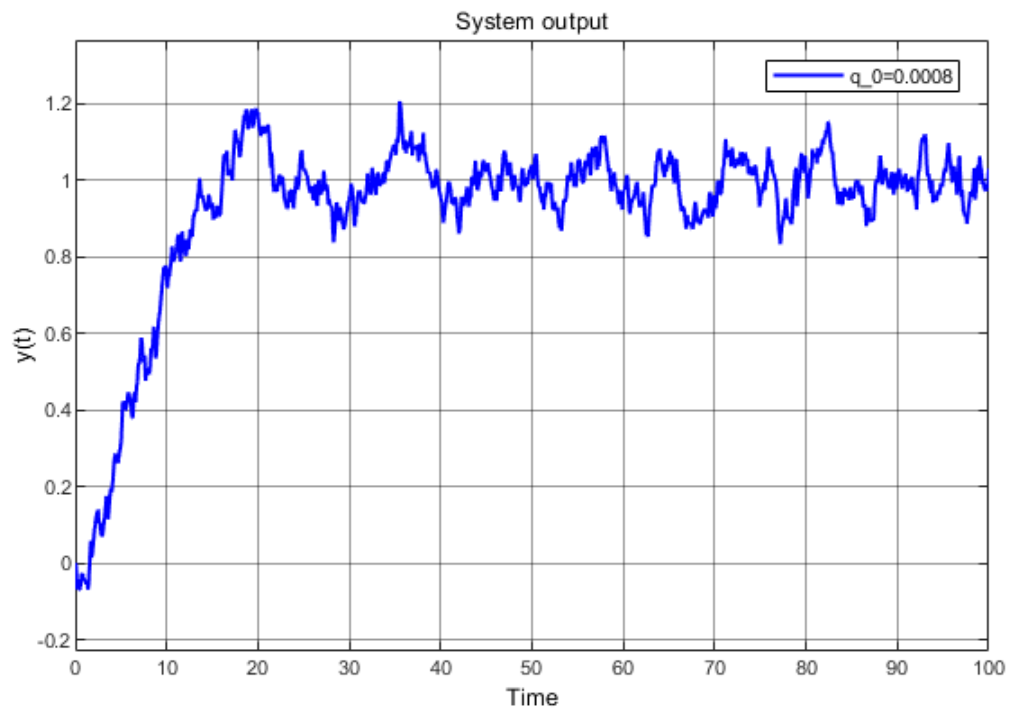


Рис. 31: Выход системы при $d_{g,2}(t), r(t) = 1$

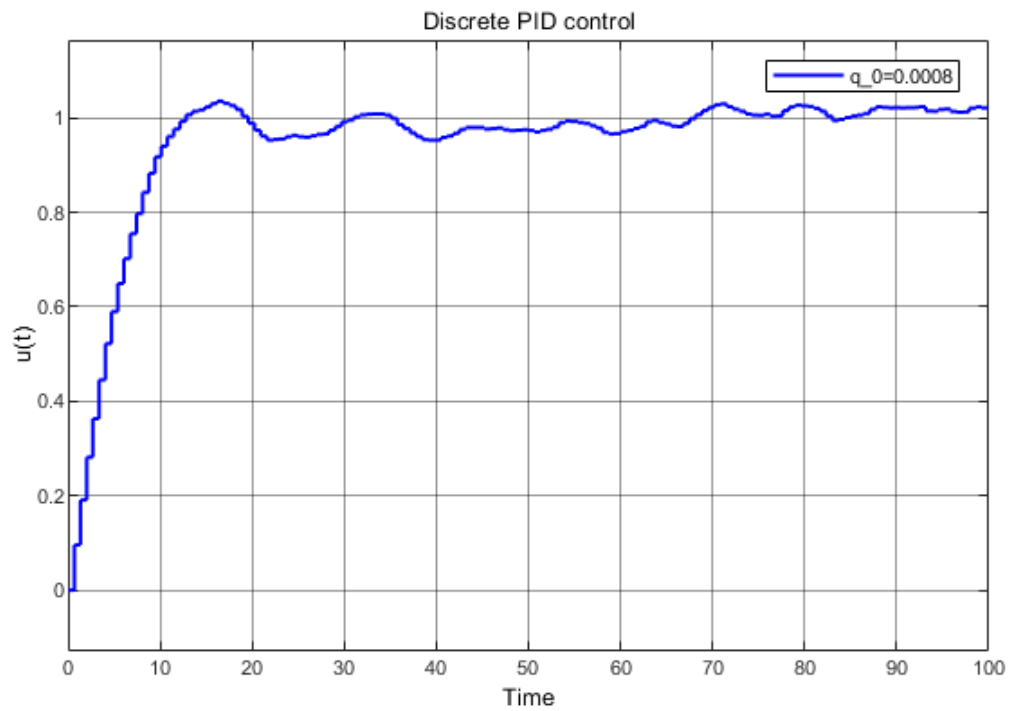


Рис. 32: Дискретный ПИД регулятор при $d_{g,2}(t), r(t) = 1$

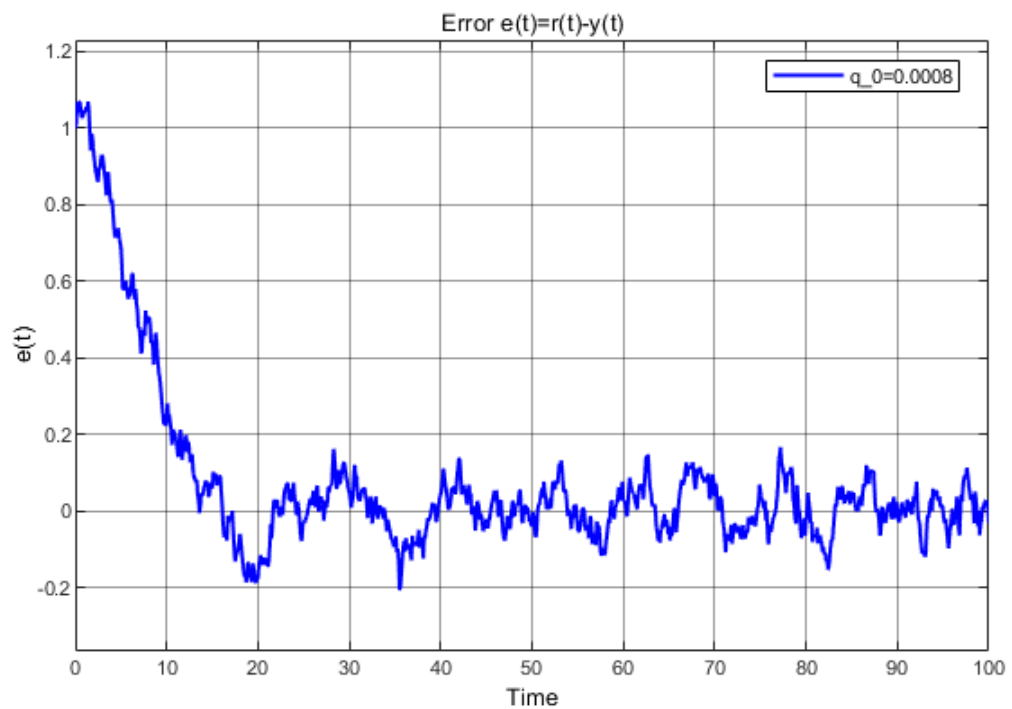


Рис. 33: Ошибка $e = d_{g,2}(t) - y(t), r(t) = 1$

Тут будет вывод.

2.5. Период дискретизации и качество процесса управления