

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 №2
по дисциплине
«ДИСКРЕТНЫЕ СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ»
на тему
**«ДИСКРЕТНЫЕ СТАБИЛИЗИРУЮЩИЕ И СЛЕДЯЩИЕ
ГЕНЕРАТОРЫ. НАБЛЮДАТЕЛЬ ДИСКРЕТНОЙ
СИСТЕМЫ»**
Вариант 20

Выполнил: студент гр. R3441

Румянцев А. А.

Проверил: преподаватель

Краснов А. Ю.

Санкт-Петербург

2025

Содержание

1	Проектирование дискретных стабилизирующих регуляторов	3
2	Проектирование дискретных следящих регуляторов	9
3	Построение регуляторов для объектов с неполной информацией	9
4	Вывод	9

1. Проектирование дискретных стабилизирующих регуляторов

Исходные данные:

Тип ОУ: 4,

$$k_1 = 9.71,$$

$$a_0^1 = 0,$$

$$T_1 = 1,$$

$$\xi = 0,$$

$$k_2 = 1,$$

$$a_0^2 = 0,$$

$$T_2 = 4,$$

$$T = 1$$

Тип ОУ:

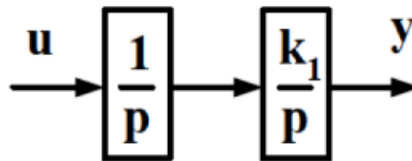


Рис. 1: Объект управления №4

В-С-В непрерывного ОУ:

$$\begin{cases} \dot{x}(t) = A_{\text{н}}x(t) + B_{\text{н}}u(t), \\ y(t) = Cx(t) + Du(t) \end{cases}$$

Исходная передаточная функция:

$$W(p) = \frac{k_1}{p^2}$$

В операторной форме:

$$W(p) = \frac{Y(p)}{U(p)} = \frac{k_1}{p^2} \Rightarrow Y(p) = \frac{k_1}{p^2}U(p) \Rightarrow p^2Y(p) = k_1U(p)$$

Заменяем p на d/dt :

$$\ddot{y}(t) = k_1 u(t)$$

Перейдем к канонической управляемой форме.

Замены:

$$x_1 = y, \quad x_2 = \dot{y}$$

Каноническая управляемая форма:

$$\begin{cases} \dot{x}_1 = x_2, \\ \dot{x}_2 = k_1 u, \\ y = x_1 \end{cases}$$

Матрицы в форме состояния:

$$A_{\text{н}} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad B_{\text{н}} = \begin{bmatrix} 0 \\ k_1 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix}, \quad D = 0$$

Дискретные системы в пространстве состояний описываются разностными уравнениями:

$$\begin{cases} x(k+1) = Ax(k) + Bu(k), \\ y(k) = Cx(k) \end{cases}$$

Приведем к дискретному виду:

$$A = \sum_{i=0}^k \frac{A_{\text{н}}^i T^i}{i!}, \quad B = \sum_{i=1}^k \frac{A_{\text{н}}^{i-1} T^i}{i!} B_{\text{н}}$$

Рассмотрим $i = 0, 1, 2$:

$$A_{\text{н}}^0 = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad A_{\text{н}}^1 = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad A_{\text{н}}^2 = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Достаточно взять $k = 2$:

$$A = I + A_{\text{н}} T + \frac{A_{\text{н}}^2 T^2}{2} = \begin{bmatrix} 1 & T \\ 0 & 1 \end{bmatrix},$$

$$B = A_{\text{H}}^0 T B_{\text{H}} + \frac{A_{\text{H}}^1 T^2 B_{\text{H}}}{2} = \begin{bmatrix} \frac{T^2 k_1}{2} \\ T k_1 \end{bmatrix}$$

Таким образом:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}, B = \begin{bmatrix} 4.855 \\ 9.71 \end{bmatrix}, C = \begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix}, D = 0$$

Корни характеристического полинома:

$$\det(zI - A) = 0 \Rightarrow z_1 = 1, z_2 = 1$$

Система неустойчива по Ляпунову, т.к. собственные числа не удовлетворяют $|z_i| < 1$.

Матрица управляемости:

$$U = \begin{bmatrix} B & AB \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4.855 & 14.565 \\ 9.71 & 9.71 \end{bmatrix}$$

Ее ранг:

$$\text{rank}[U] = 2$$

Ранг матрицы управляемости равен размерности состояния $n = 2$ – система полностью управляема.

Матрица наблюдаемости:

$$V = \begin{bmatrix} C \\ CA \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$$

Ее ранг:

$$\text{rank}[V] = 2$$

Ранг матрицы наблюдаемости равен размерности состояния $n = 2$ – система полностью наблюдаема.

Эталонная модель дискретной системы задается уравнениями движения:

$$\begin{cases} \xi(k+1) = \Gamma \xi(k), \\ y(k) = H \xi(k), \end{cases}$$

где $\xi(k)$ – вектор состояния дискретной эталонной модели, матрицы Γ , H выбираются в соответствии с требуемыми показателями качества.

Возьмем оптимальную по быстродействию дискретную систему – когда $z_i^* = 0, i = \overline{1, n}$:

$$\Gamma_{n \times n} = \begin{bmatrix} z_1 & 1 \\ 0 & z_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix},$$

$$H_{l \times n} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix}$$

Пара (H, Γ) полностью наблюдаема по признаку Жордана – второй элемент состояния выражается через первый при умножении на Γ , который измеряется через H .

Эталонный характеристический полином:

$$D^*(z) = \det(zI - \Gamma) = \begin{vmatrix} z & -1 \\ 0 & z \end{vmatrix} = z^2$$

Оба полюса дискретной эталонной системы находятся в $z = 0$ (максимально быстрое затухание).

Уравнение типа Сильвестра:

$$M\Gamma - AM = -BH$$

Решение относительно M :

$$M = \begin{bmatrix} -4.855 & -14.565 \\ 9.71 & 9.71 \end{bmatrix}$$

Матрица линейных стационарных обратных связей:

$$K = \begin{bmatrix} 0.103 & 0.1545 \end{bmatrix}$$

Замкнутая система:

$$x(k+1) = Fx(k), \quad F = A - BK, \quad u = -Kx(k)$$

Схема моделирования системы:

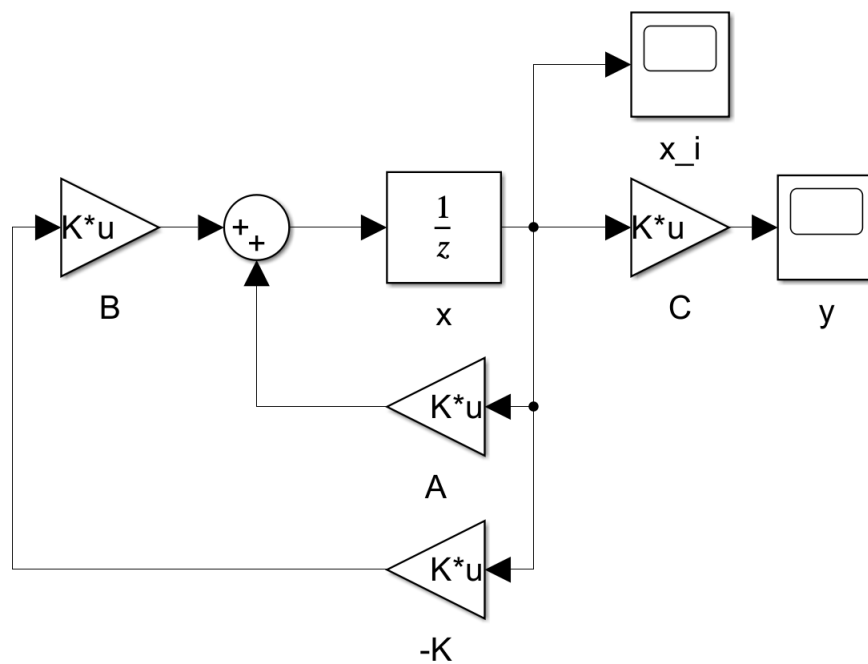


Рис. 2: Схема моделирования системы

Выполним моделирование замкнутой системы при $y(0) = 1, \dot{y} = 0$:

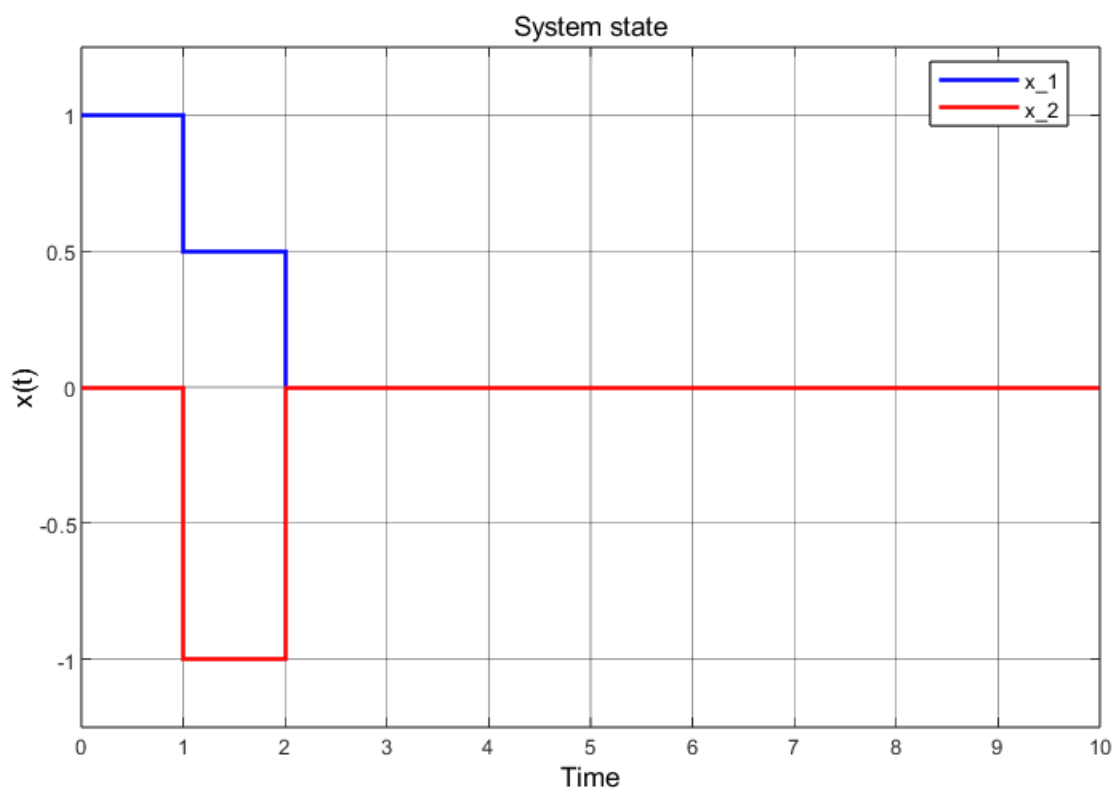


Рис. 3: Вектор состояния замкнутой системы

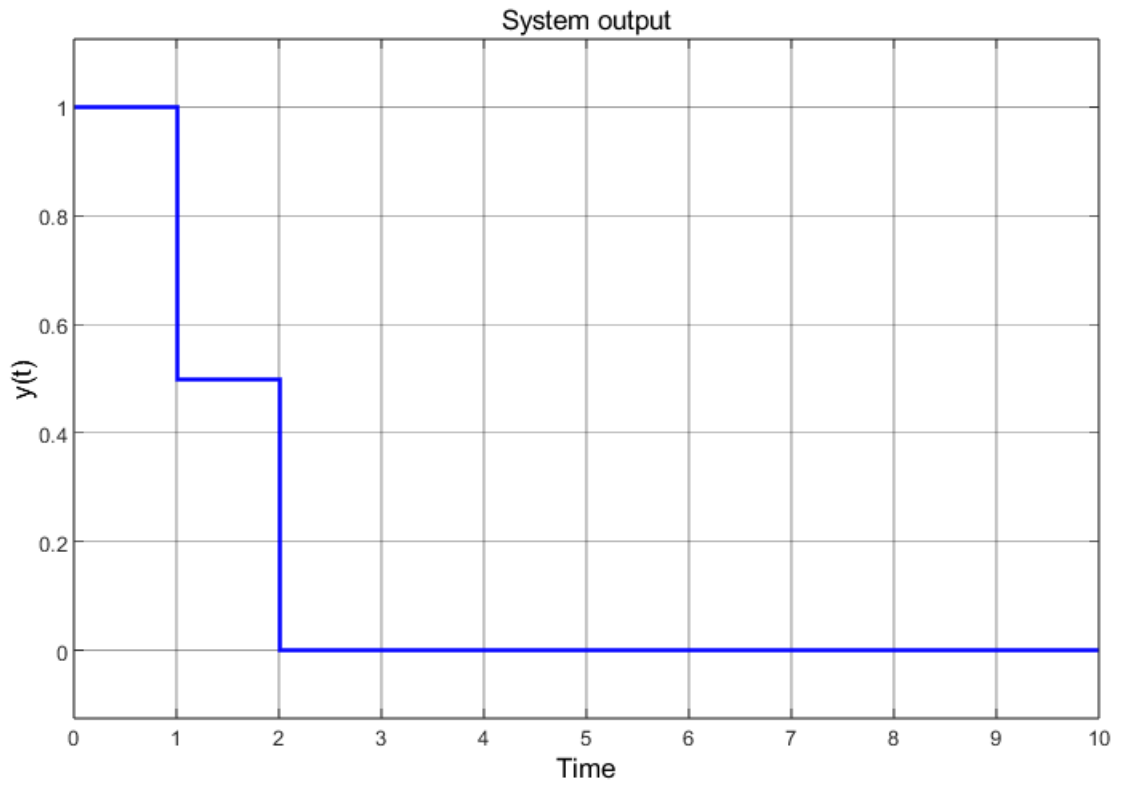


Рис. 4: Выход замкнутой системы

Время установления:

$$T_s = k_s T, \quad k_s = \min \{k : |y[m] - y_\infty| \leq \varepsilon \forall m \geq k\}$$

С момента $k = 2$ значения равны нулю:

$$\forall \varepsilon > 0, m \geq k : |x[m] - 0| \leq \varepsilon \Rightarrow T_s = 2T = 2$$

Условие оптимальности по времени выполнилось:

$$T_s = 2 \leq nT = 2,$$

где $n = 2$ – порядок системы.

2. Проектирование дискретных следящих регуляторов

Исходные данные:

$$g_0 = 2.12,$$

$$g_1 = 0,$$

$$A_g = 0,$$

$$\omega_g = 0,$$

$$g(k) = g_0 + g_1 kT = 2.12$$

...

3. Построение регуляторов для объектов с неполной информацией

Исходные данные: четный вариант – устройство оценки полной размерности.

...

4. Вывод

...