

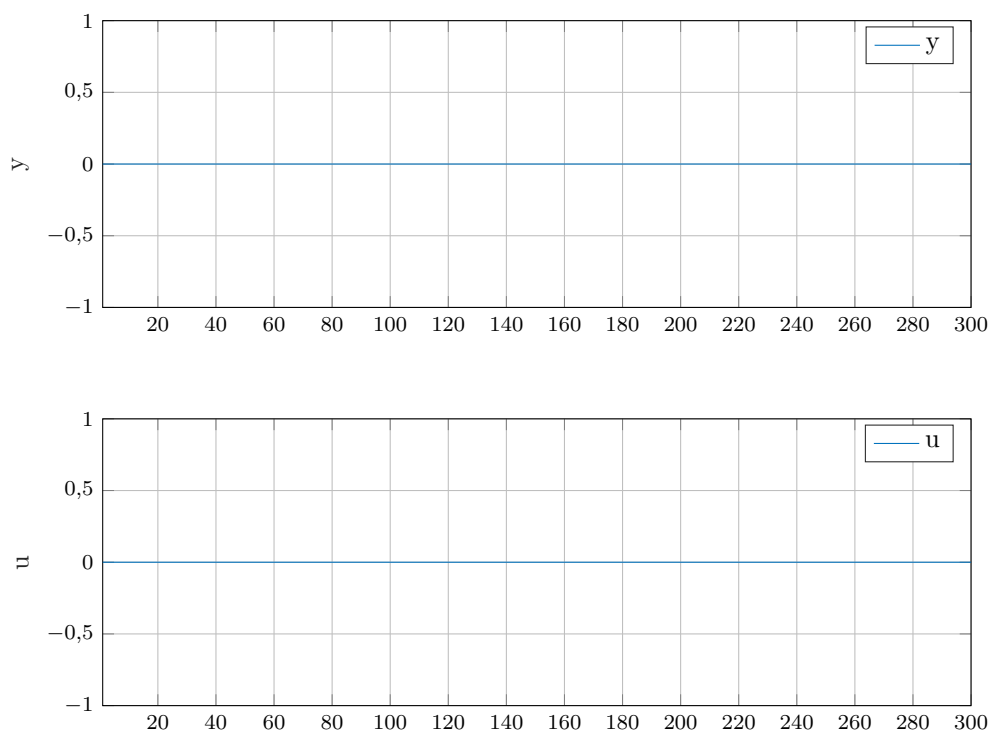
Spis treści

1. Projekt	2
1.1. Poprawność podanego punktu pracy	2
1.2. Symulacyjne wyznaczenie odpowiedzi skokowych	3
1.2.1. Odpowiedzi skokowe	3
1.2.2. Charakterystyka statyczna	4
1.3. Program do symulacji algorytmów PID i DMC	5
1.3.1. Klasyczny algorytm PID	5
1.3.2. Klasyczny algorytm DMC	8
1.4. Dobór parametrów klasycznych regulatorów PID i DMC	11
1.4.1. Klasyczny algorytm PID	11
1.4.2. Klasyczny algorytm DMC	12
1.5. Implementacja rozmytych algorytmów PID i DMC	13
1.5.1. Funkcja przynależności	13
1.5.2. Rozmyty algorytm PID	14
1.5.3. Rozmyty algorytm DMC	15
1.6. Dobór parametrów lokalnych regulatorów PID i DMC	16
1.6.1. Rozmyty regulator PID	16
1.6.2. Rozmyty regulator DMC - ustalona lambda	17
1.7. Dobór parametrów lambda lokalnych regulatorów DMC	18
2. Laboratorium	19
2.1. Poprawność podanego punktu pracy	19
2.2. Eksperymentalne wyznaczenie odpowiedzi skokowych	20
2.2.1. Odpowiedzi skokowe	20
2.2.2. Charakterystyka statyczna	21
2.3. Testy klasycznych regulatorów PID i DMC	22
2.3.1. Klasyczny algorytm PID	22
2.3.2. Klasyczny algorytm DMC	23

1. Projekt

1.1. Poprawność podanego punktu pracy

Przeprowadzono symulację odpowiedzi procesu dla punktu pracy. Ustalono stałe sterowanie $U_{pp} = 0$.



Rys. 1.1. zad1

Wynik:

Uzyskany punkt pracy wyjścia $Y_{pp} = 0$.

Wniosek:

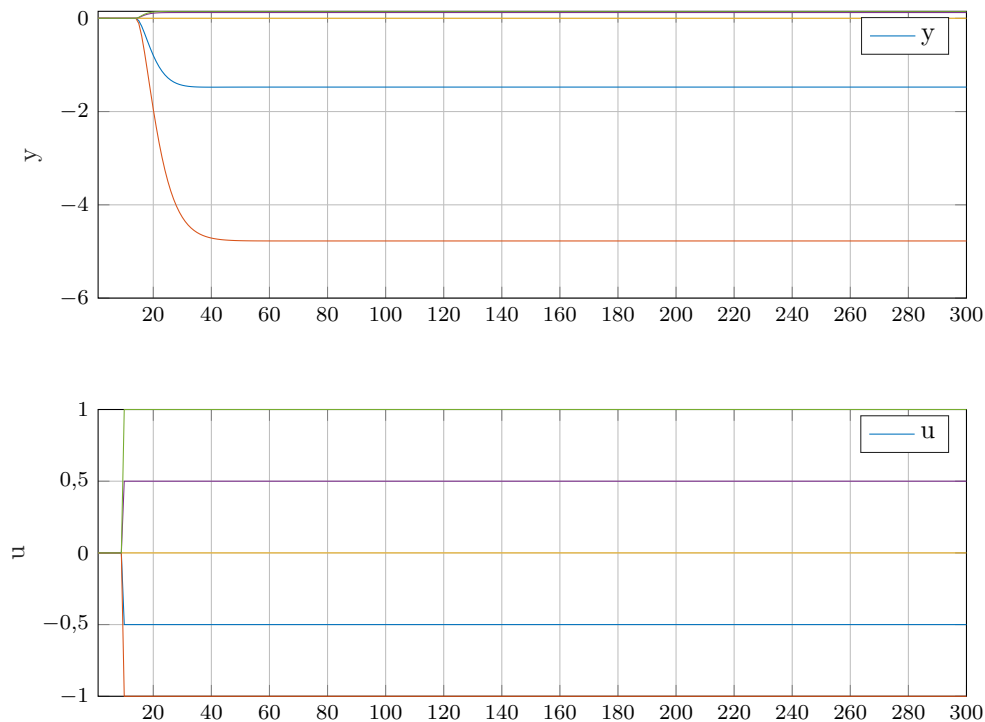
Stała wartość wyjścia oznacza poprawność danych punktu pracy.

1.2. Symulacyjne wyznaczenie odpowiedzi skokowych

Wyznaczyć symulacyjnie odpowiedzi skokowe procesu dla kilku zmian sygnału sterującego, przy uwzględnieniu ograniczeń wartości tego sygnału, jego wartość na początku eksperymentu wynosi 0. Narysować te odpowiedzi na jednym rysunku. Narysować charakterystykę statyczną procesu $y(u)$. Czy właściwości statyczne i dynamiczne procesu są liniowe?

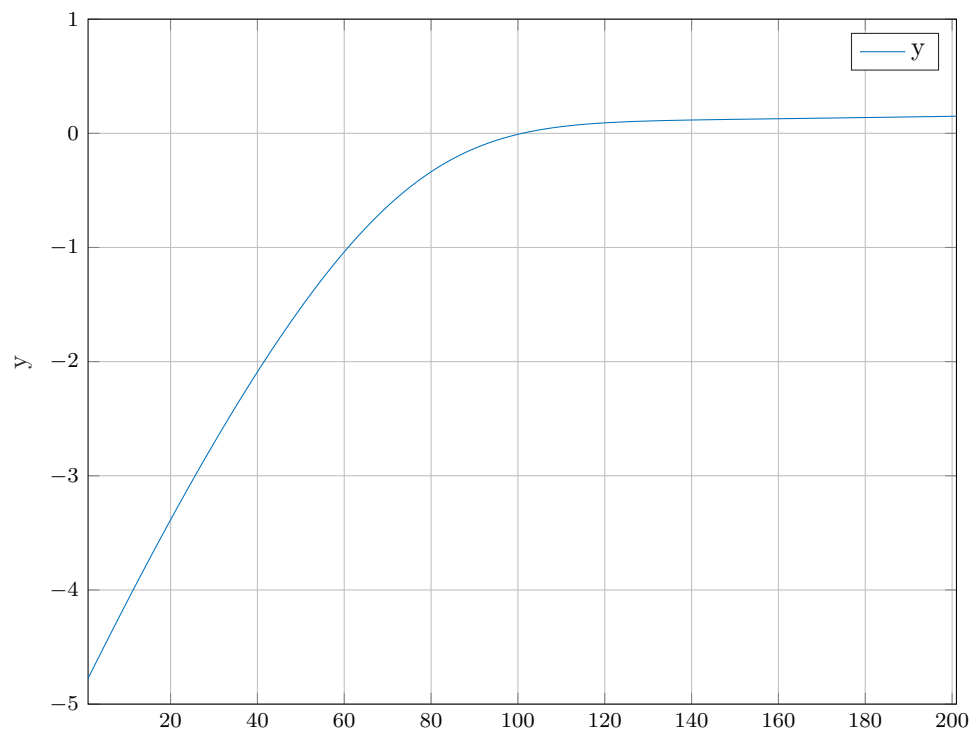
Odpowiedzi skokowe toru wejście-wyjście zostały wyznaczone symulacyjnie dla pięciu zmian sygnału sterującego.

1.2.1. Odpowiedzi skokowe



Rys. 1.2. Odpowiedzi skokowe obiektu

1.2.2. Charakterystyka statyczna



Rys. 1.3. Charakterystyka statyczna obiektu

Na podstawie wykresu charakterystyki statycznej można ustalić, że właściwości statyczne procesu są nieliniowe.

1.3. Program do symulacji algorytmów PID i DMC

1.3.1. Klasyczny algorytm PID

OPIS PID

Inicjacja parametrów

Listing 1.1. "Inicjacja parametrów"

```
addpath ('F:\SerialCommunication') ; % add a path
initSerialControl COM5 % initialise com port

% wybór trybu pracy
% setpoint, stepsU, stepsYzad
action = 'stepsYzad';
% wybór regulatora
% none, PID_linear, DMC_linear, PID_fuzzy, DMC_fuzzy
regulator = 'PID_fuzzy';

% parametry skryptu
kk = 2500;
Tp = 1; % czas z jakim probkuje regulator
T1 = 39.4; % temperatura punktu pracy
G1 = 32; % sterowanie punktu pracy
y = ones(1, kk)*T1; % wektor wyjsc obiektu
yzad = ones(1, kk)*T1; % wektor wartosc zadanych
e = zeros(1, kk); % wektor uchybów regulacji
u = ones(1, kk)*G1; % wektor wejsc (sterowan) obiektu
offset = 400;

umax = 100;
umin = 0;

% inicjalizacja parametrów regulatorów

settings = []; % tablica struktur ustawie? regulatorów

% regulacja z u?yciem regulatora PID linear
```

Obliczanie coś do pid

Pętla główna regulatora

1.3.2. Klasyczny algorytm DMC

Algorytm DMC (Dynamic Matrix Control) algorytm regulacji predykcyjnej. Do predykcji wykorzystuje się model procesu w postaci odpowiedzi skokowych. W algorytmie DMC dynamika obiektu regulacji modelowana jest dyskretnymi odpowiedziami skokowymi, które opisują reakcję wyjścia na skok jednostkowy sygnału sterującego.

Inicjacja parametrów

Obliczanie macierzy DMC

Pętla główna regulatora

1.4. Dobór parametrów klasycznych regulatorów PID i DMC

Ocena jakości regulacji na podstawie rysunków przebiegów sygnałów polega na ocenie jakościowej, analizowane są takie kryteria jak czas regulacji czy przeregulowanie. Na podstawie tych kryteriów oceny dobierane są nastawy regulatora PID.

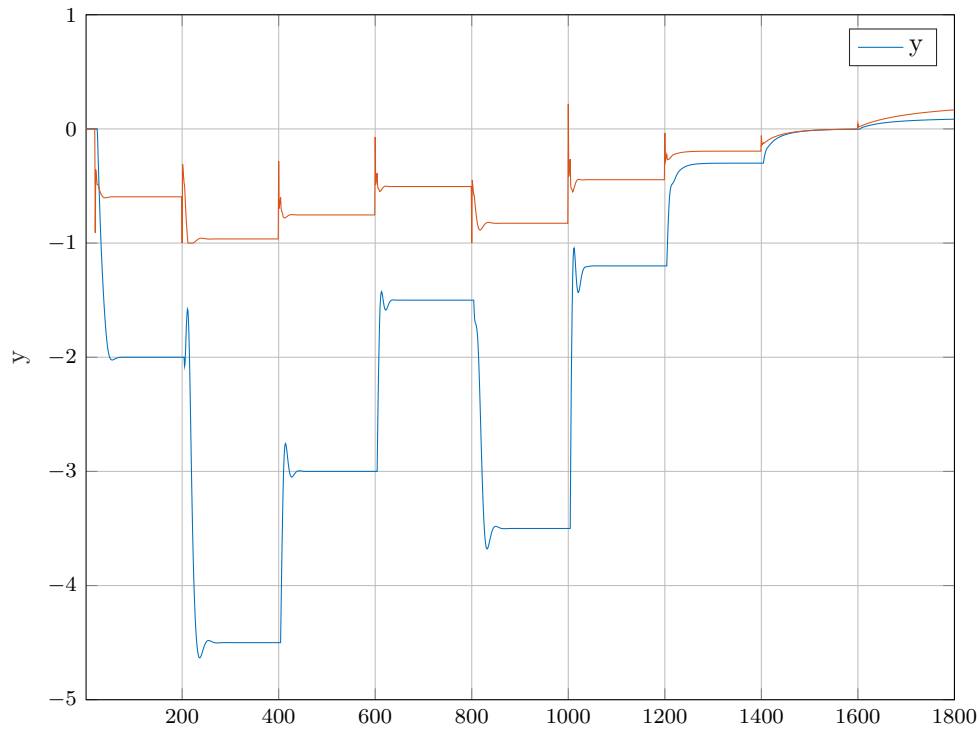
Ocena jakości regulacji ilościowa polega na wyznaczaniu wskaźnika jakości regulacji, którym jest suma kwadratów uchybów, a k_{konc} oznacza ilość kroków symulacji.

$$E = \sum_{k=1}^{k_{konc}} (y_{zad}(k) - y(k))^2$$

Ocena jakości regulacji jakościowa jest metodą mniej dokładną od oceny ilościowej, nie występują tam obliczenia a jedynie analiza rysunków przebiegów. Podczas analizy rysunku osoba oceniająca jakość regulacji narażona jest na mało precyzyjne wnioski, gdyż należy wtedy zwracać uwagę na skalę rysunku i wiele innych parametrów. Ocena ilościowa nie bierze pod uwagę takich czynników jak np. oscylacje, jedynym kryterium jest suma kwadratów uchybów. Jeżeli do oceny jakości regulacji wymagane są inne kryteria niż podany wskaźnik jakości należy rozpatrzyć metodę oceny jakościowej.

1.4.1. Klasyczny algorytm PID

Do doboru nastaw algorytmu PID zastosowano metodę inżynierską, która polega na przeprowadzeniu doświadczeń i analizy uzyskanych wyników. Na podstawie wyciągniętych wniosków modyfikowane są nastawy regulatora. Parametry dobierane są metodą prób i błędów, aż do osiągnięcia oczekiwanych wyników. Jako pierwszy dobierany był parametr wzmocnienia członu proporcjonalnego, poprzez obserwację zachowania się uchybu regulacji w stanie ustalonym oraz przeregulowanie. Zmniejszając stopniowo wzmocnienie zmniejszano przeregulowanie, a uchyb zwiększał się. Parametr zwiększając go co likwidowało uchyb regulacji, zbyt duży czas zdwojenia zwiększał czas regulacji. Ostatnim elementem strojenia jest wyznaczenie parametru czasu wyprzedzenia, również metodą prób i błędów, tak by zminimalizować czas regulacji. Po wykonaniu tej czynności kończy się proces strojenia regulatora.



Rys. 1.4. wykres o nazwie zad3.tex

1.4.2. Klasyczny algorytm DMC

Do doboru nastaw algorytm DMC zastosowano metodę inżynierską, która polega na przeprowadzeniu doświadczeń i analizy uzyskanych wyników. Na podstawie wyciągniętych wniosków modyfikowane są nastawy regulatora. Parametry dobierane są metodą prób i błędów, aż do osiągnięcia oczekiwanych wyników.

Horyzont dynamiki D jest to liczba współczynników odpowiedzi skokowej, tzn. liczbę kroków dyskretyzacji, po której można uznać odpowiedź skokową za stabilną równą K_{stat} . Wyznaczona ona została z odpowiedzi skokowej obiektu poprzez wyznaczenie z niej chwili, w której odpowiedź jest stabilna.

Horyzont predykcji N jest to wartość na podstawie, której prognozuje się zachowanie modelu. Zwiększając ten parametr uzyskaliśmy bardzo dobry czas regulacji oraz praktycznie zerowe przesterowanie.

Horyzont sterowania N_u tak jak horyzont predykcji jest parametrem dostrajania regulatora, zależnymi od szybkości dynamiki procesu, możliwości obliczeniowych oraz dokładności modelu, eksperymentalnie dobrano wartość tego parametru.

Ostatnim krokiem w dostrajaniu naszego regulatora było wyznaczenie współczynnika kary lambda, za pomocą którego można zapewnić kompromis pomiędzy szybkością regulacji, a postacią sygnału sterującego. Ponownie był on wyznaczany metodą testowania. Zwiększenie współczynnika kary pogorszyło wynik działania regulatora, został więc on zmniejszony.

1.5. Implementacja rozmytych algorytmów PID i DMC

W tym samym programie zaimplementować i omówić rozmyty algorytm PID i rozmyty algorytm DMC w najprostszej wersji analitycznej. Uzasadnić wybór zmiennej, na podstawie której dokonywane jest rozmywanie. Uzasadnić wybór i kształt funkcji przynależności.

1.5.1. Funkcja przynależności

1.5.2. Rozmyty algorytm PID

1.5.3. Rozmyty algorytm DMC

1.6. Dobór parametrów lokalnych regulatorów PID i DMC

Dobrac parametry każdego z lokalnych regulatorów w taki sposób, aby osiągnąć możliwie wysoką jakość regulacji w okolicach jego punktu pracy (przyjąć dla DMC $\lambda = 1$). Wykonać, dla założonej trajektorii zmian sygnału wartości zadanej, eksperymenty uwzględniając różną liczbę regulatorów lokalnych (2, 3, 4, 5, . . .). Zamieścić wyniki symulacji.

1.6.1. Rozmyty regulator PID

1.6.2. Rozmyty regulator DMC - ustalona λ

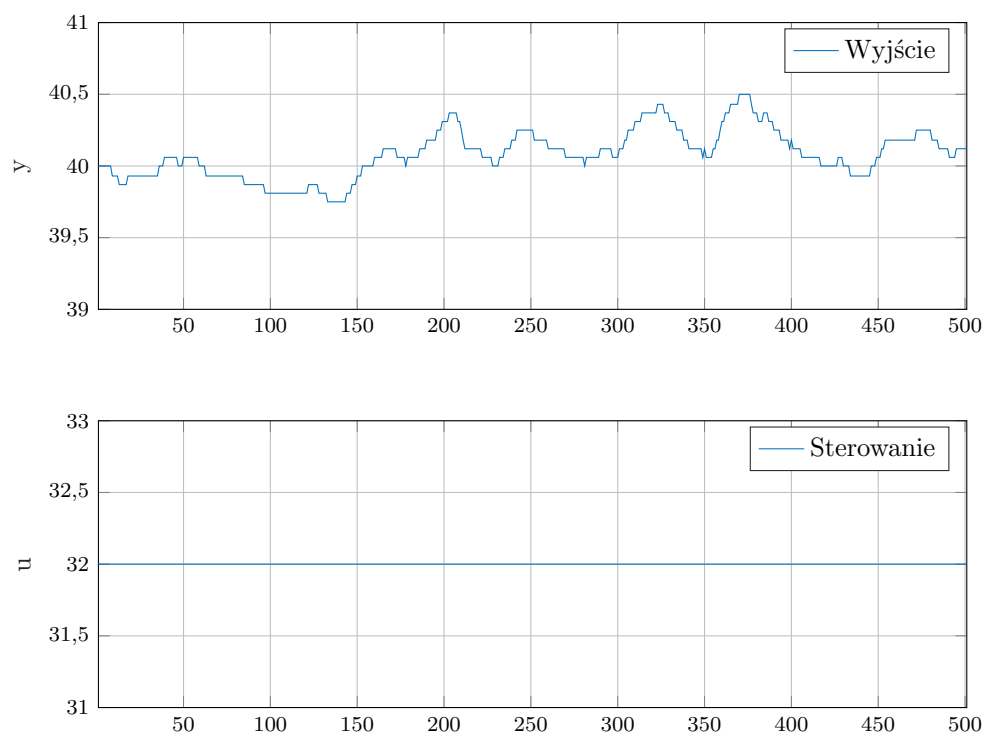
1.7. Dobór parametrów lambda lokalnych regulatorów DMC

Dla zaproponowanej trajektorii zmian sygnału zadanego oraz dla różnej liczby regulatorów lokalnych (2, 3, 4, 5, . . .) spróbować dobrać parametry lambda dla każdego z lokalnych regulatorów DMC. Zamieścić wyniki symulacji.

2. Laboratorium

2.1. Poprawność podanego punktu pracy

Sprawdź możliwość sterowania i pomiaru w komunikacji ze stanowiskiem – w szczególności sygnałów sterujących W1, G1 oraz pomiaru T1. Określ wartość pomiaru temperatury w punkcie pracy ($G1 = 25 + F$, gdzie F oznacza numer zespołu).



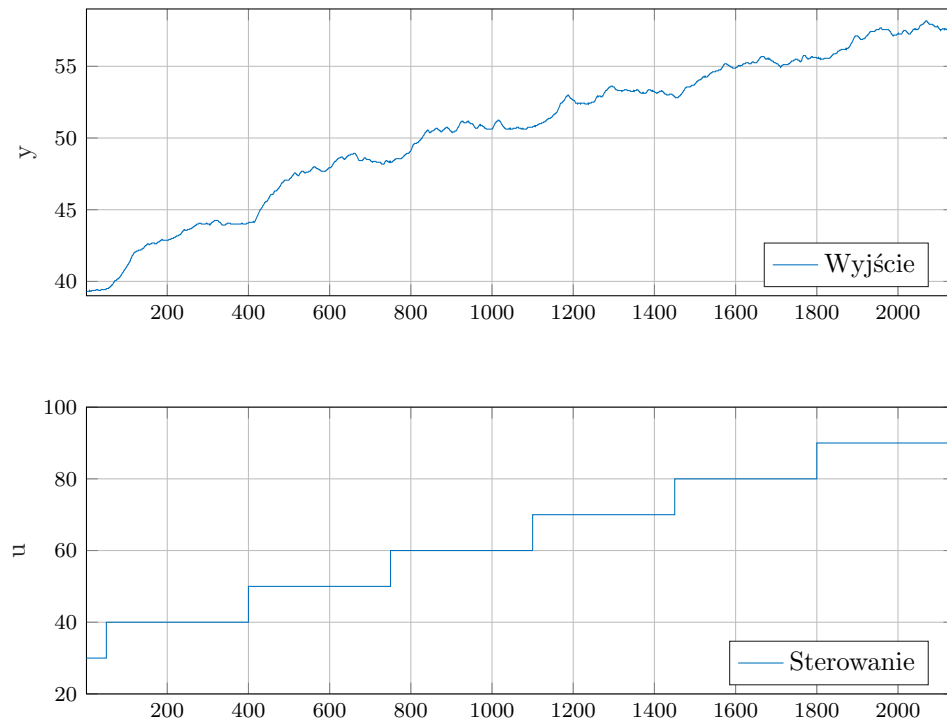
Rys. 2.1. Punkt pracy obiektu

Ustalona wartość wyjścia obiektu wynosi średnio $T1 = 40,1^{\circ}C$.

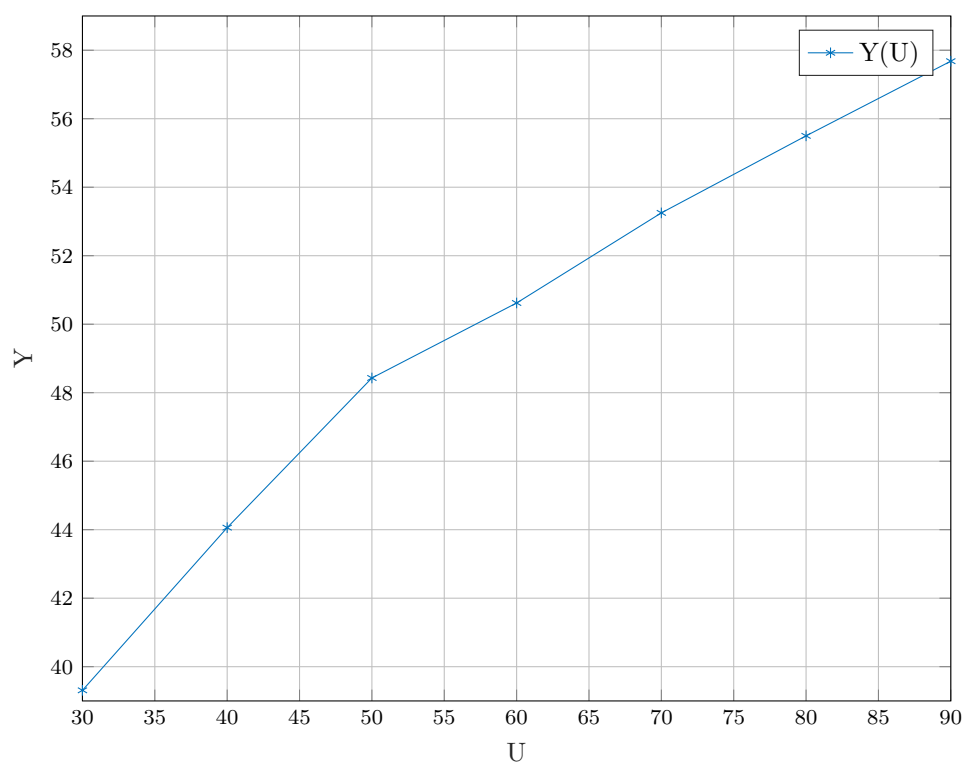
2.2. Eksperymentalne wyznaczenie odpowiedzi skokowych

Przeprowadzić eksperyment mający na celu określenie wzmocnienia w funkcji sterowania: dla kolejnych wartości sterowania: 20, 30, . . . , 80 pozyskać wartość ustabilizowanego sygnału wyjściowego. Narysować otrzymany przebieg. Narysować na jego podstawie punkty tworzące charakterystykę statyczną (można dokonać jej aproksymacji). Czy właściwości statyczne obiektu można określić jako (w przybliżeniu) liniowe? Jeżeli tak, określić wzmocnienie statyczne procesu.

2.2.1. Odpowiedzi skokowe



Rys. 2.2. Przebieg serii skoków sterowania

2.2.2. Charakterystyka statyczna

Rys. 2.3. Charakterystyka statyczna obiektu

2.3. Testy klasycznych regulatorów PID i DMC

Dla trajektorii zmian sygnałów zadanych: T_{pp} , $T_{pp} + 5$, $T_{pp} + 15$, T_{pp} przetestować regulatory z laboratorium 1 (tj. wykorzystywane dla obiektu liniowego). Omówić wyniki. Jakość regulacji ocenić jakościowo (na podstawie rysunków przebiegów sygnałów) oraz ilościowo, wyznaczając wskaźnik jakości regulacji. Zamieścić wyniki pomiarów (przebiegi sygnałów wejściowych i wyjściowych procesu oraz wartości wskaźnika E).

2.3.1. Klasyczny algorytm PID

2.3.2. Klasyczny algorytm DMC