

Systeme 1 Gü 9

A22.1

vorgegeben: Regler übertragungsfunktion

$$F(s) = k_r \cdot \frac{(1+sT_1) \dots (1+sT_n)}{(1+sT_1) \dots (1+sT_m)} \quad (n \geq m)$$

$F(s)$ "möglichst einfach" $\hat{=}$ "möglichst
 viele ~~Regler~~ Regleroperatoren
 können zu Null gesetzt werden.

Annahme: 3 Bedingungen $\hat{=}$ 3 Parameter

denn $F(s) = K_R \cdot \frac{1+sT_1}{1+sT_1}$

Forderung a.) $\phi(t \rightarrow \infty) \stackrel{!}{=} 1,4 \cdot 10^{-5}$

Tabelle S. 62

$$\phi(t \rightarrow \infty) = \frac{B}{K_0} = \frac{10}{K_0}$$

(da Rampe: $\Theta_1(t) = 10t$)

$$K_0 = g_0(s) s^N \Big|_{s=0} \quad (\text{hier } N=1)$$

$$= K_R \frac{(1+sT_1)}{(1+sT_1)} \cdot \frac{1}{s} \cdot s \Big|_{s=0}$$

$$= K_R$$

$$\phi(t \rightarrow \infty) = \frac{10}{K_R} \stackrel{!}{=} 1,4 \cdot 10^{-5}$$

$$\Rightarrow K_R = 0,71 \cdot 10^6$$

$$F(s) = K_R \cdot \frac{1+sT}{1+sT}$$

↑

ist festgelegt über $\phi(t \rightarrow \infty)$
(über bleibende Regelabweichung)

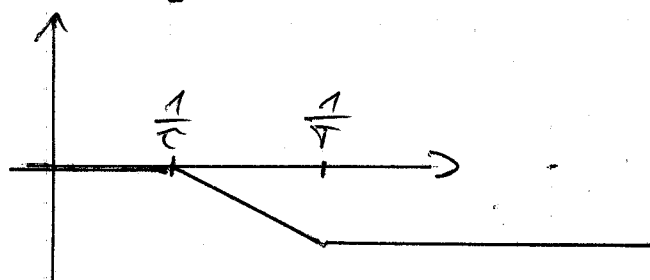
Forderung b und c \rightarrow Bodediagramm
 \Rightarrow zeichnen des Teils des offenen Regelkreises im Bodediagramm, der schon bekannt ist:

$$\tilde{g}_0(s) = \frac{K_R}{s}$$

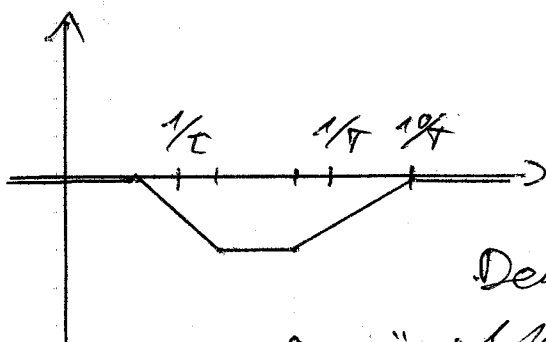
\Rightarrow Knickfrequenzen so geschickt positionieren, dass der Amplitudengang so abgesenkt wird, dass ω_0 erreicht wird und andererseits die Phasenreserve genügt ist.

$$\frac{1+j\omega T}{1+j\omega \tau}$$

für $\tau > T$!



\Rightarrow Absenkung des Amplitudengangs

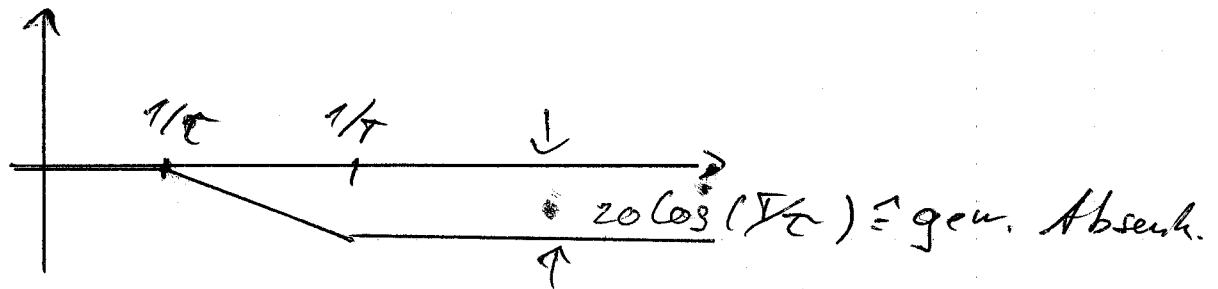


$$\phi(\omega) = 0 \text{ für } \omega > \frac{10}{T}$$

\Rightarrow Leg $\frac{1}{T}$ etwas Dekade links von der gewünschten Durchtrittsfrequenz

$\omega_D = 10$. $\frac{1}{T} = 2$, da keine
Phasenverschiebung durch
Regler kann.

zeichnen von rechts nach links
unter Berücksichtigung der
Nullstelle $\frac{1}{T}$, und positionieren
des Poles $\frac{1}{T}$ beim Schnittpunkt
mit der Kennlinie des
offenen Kreises ohne $\frac{1+sT}{1+sT}$



$$20 \log(\omega T) - 20 \log(\omega T) = 20 \log\left(\frac{1}{\sqrt{2}}\right)$$

