

# Grundlagen der Regelungstechnik

## Kapitel 5: Regler

Dr. Tom Huck

DHBW Karlsruhe

WS 2024

Dieser Foliensatz enthält ggf. fremde Abbildungen die zum Zwecke der Lehre wiederverwendet werden. Die Verwendung dieser Inhalte geschieht mit Zustimmung der jeweiligen Rechteinhaber oder unter der Ausnahmeregelung für Unterricht und Lehre gemäß §60a UrHRG. Fremde Abbildungen sind mit einer Quellenangabe gekennzeichnet.

# Was Sie bisher gelernt haben:

- ▶ Systeme mittels verschiedener Beschreibungsformen beschreiben:
  - ▶ DGL
  - ▶ Sprungantwort
  - ▶ Übertragungsfunktion
  - ▶ Bode-Diagramm
  - ▶ Ortskurve
- ▶ Parameter von Systemen bestimmen.
- ▶ Systemeigenschaften (insbes. Stabilität) analysieren

# In diesem Kapitel lernen Sie:

- ▶ Welche Arten von Reglern es gibt
- ▶ Wie man einen geeigneten Regler auswählt
- ▶ Wie man die Parameter eines Reglers bestimmt

# Wiederholung: Was ist ein Regler?

- ▶ Ein Regler hat die Aufgabe, über ein sog. Stellglied ein dynamisches System so zu beeinflussen, dass es ein gewünschtes Verhalten erfüllt.
- ▶ Ein Regler implementiert eine Berechnungsvorschrift, die auf Basis der aktuellen Soll- und Istwerte (bzw. auch vergangener Soll- und Istwerte) eine geeignete Stellgröße berechnet.
- ▶ Ein Regler kann auf verschiedenste Arten (mechanisch, elektronisch analog, elektronisch digital) realisiert werden. Die konkrete Realisierung ist für uns aber unerheblich, da wir nur die abstrakte Berechnungsvorschrift betrachten.

Es existieren verschiedenste Arten von Reglern:

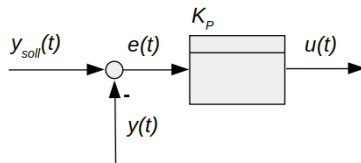
- ▶ Proportionalregler (P-Regler)
- ▶ Integralregler (I-Regler)
- ▶ Differentialregler (D-Regler)
- ▶ Kombinationen aus P-, I- und D-Regler (PID-Regler)
- ▶ Zustandsregler
- ▶ Adaptive Regler
- ▶ Modellprädiktive Regler
- ▶ u.v.m.

In diesem Kapitel der Vorlesung werden zunächst P-, I- und D-Regler bzw. Kombinationen davon behandelt. Die Übrigen Regler werden Sie in Kapitel 7 (fortgeschrittene Regelverfahren) kennenlernen.

Der Proportionalregler (P-Regler) ist der einfachste Reglertyp. Er gibt eine Stellgröße aus, die aktuellen Regeldifferenz  $e(t)$  proportional ist:

$$u(t) = K_P \cdot e(t)$$

mit:  $e(t) = y_{soll} - y(t)$  (Regeldifferenz)

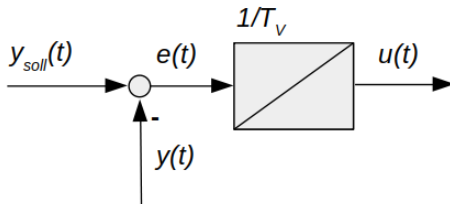


# I-Regler

Der Integralregler (I-Regler) integriert den Regelfehler über die Zeit auf und gibt den Wert des Integrals als Stellgröße aus:

$$u(t) = \frac{1}{T_n} \int_0^t e(\tau) d\tau$$

$T_V$  ist ein Parameter, über den eingestellt werden kann, wie schnell die Integration erfolgt. Je kleiner  $T_V$ , desto schneller (und stärker) reagiert der Regler.



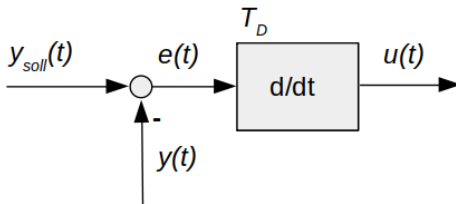


# D-Regler

Der Differentialregler (D-Regler) berechnet die Ableitung des Regelfehlers über die Zeit auf und gibt den Wert der Ableitung als Stellgröße aus:

$$u(t) = T_D \cdot \frac{e(t)}{dt}$$

$T_D$  ist ein Parameter, über den eingestellt werden kann, wie stark die Differentiation erfolgt. Je größer  $T_D$ , desto stärker reagiert der Regler.



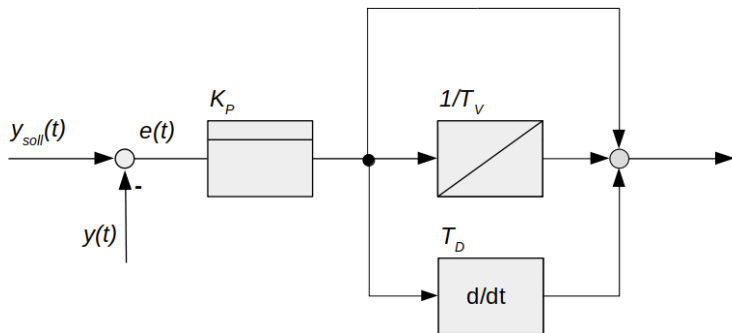
Kombiniert man P-, I-, und D-Regler, erhält man einen sog. PID-Regler:

$$u(t) = K_P \cdot \left( e(t) + \frac{1}{T_n} \int_0^t e(\tau) d\tau + T_v \cdot \frac{d}{dt} e(t) \right)$$

Je nach Anwendungsfall müssen nicht immer alle drei Anteile des PID-Reglers vorhanden sein (es gibt z.B. auch PD- oder PI-Regler).

**Aufgabe:** Skizzieren Sie das Strukturbild des PID-Reglers!

Lösung:



# Übertragungsfunktionen der Regler

Sie haben auf den vorigen Folien die Berechnungsvorschriften für P-, I-, D- und PID-Regler kennengelernt:

- ▶ P:  $u(t) = K_P \cdot e(t)$
- ▶ I:  $u(t) = \frac{1}{T_V} \int_0^t e(\tau) d\tau$
- ▶ D:  $u(t) = T_D \cdot \frac{e(t)}{dt}$
- ▶ PID:  $u(t) = K_P \cdot \left( e(t) + \frac{1}{T_V} \int_0^t e(\tau) d\tau + T_D \cdot \frac{d}{dt} e(t) \right)$

**Frage:** Wie lauten die zugehörigen Übertragungsfunktionen in der Form?

Hinweis: Die Übertragungsform eines Reglers in der Form  $R(s) = \frac{U(s)}{E(s)}$  angegeben, wobei  $U(s)$  die Laplace-Transformierte der Stellgröße und  $E(s)$  die Laplace-Transformierte des Regelfehlers ist.

# Vorgehensweise beim Reglerentwurf

1. Auswahl eines geeigneten Reglertyps (z.B. P-, PD, oder PID-Regler).
2. Bestimmung geeigneter Reglerparameter (z.B. Anhand von Einstellregeln → dazu später mehr!)
3. Berechnung des offenen ( $F_O(s)$ ) und geschlossenen ( $F_G(s)$ ) Regelkreises.
4. Analyse des geregelten Systems (Stabilität, Schnelligkeit, etc...). Dies ist auf versch. Arten möglich:
  - ▶ Rechnerisch,
  - ▶ In Simulation,
  - ▶ Durch realen Versuch.
5. Zurück zu Schritt 1 oder 2, sofern die gewünschten Eigenschaften nicht erfüllt sind (Iterativer Prozess).

Für die Auswahl eines geeigneten Reglertyps gibt es kein Patentrezept. Oft geschieht die Auswahl auf Basis von Erfahrungen und Erprobung in Simulation/Realität ("Trial and Error"). Es gibt allerdings für grundlegende Charakteristiken, an denen man sich orientieren kann.

- ▶ Das P-Glied verändert das Stellsignal proportional zur Regeldifferenz. Die P-Reglerstrategie ist: Je größer die Regelabweichung ist, umso größer muss die Stellgröße sein.
- ▶ Durch den Verstärkungsfaktor  $K_P$  kann die Regelgeschwindigkeit eingestellt werden (je höher, desto schneller).
- ▶ Ein hoher Verstärkungsfaktor kann zur Instabilität des Regelkreises und/oder zu Schwingungen führen.
- ▶ Ein P-Glied allein kann die Regeldifferenz nicht vollständig auf 0 ausregeln<sup>1</sup>.

---

<sup>1</sup>Es sei denn, die Strecke an sich besitzt selbst bereits ein integrierendes Verhalten (I-Glied)

- ▶ Das I-Glied integriert die Regeldifferenz, so dass bei konstanter Regeldifferenz das Ausgangssignal des Reglers stetig ansteigt. Die I-Reglerstrategie ist: Solange eine Regelabweichung auftritt, muss die Stellgröße verändert werden.
- ▶ Bei einem I-Glied wird deshalb die Regeldifferenz immer ausgeglichen.
- ▶ I-Glieder führen bei Regelkreisen leicht zu Instabilitäten.



- ▶ Das D-Glied differenziert die Regeldifferenz.
- ▶ Durch die Betrachtung der Änderung des Signals wird ein zukünftiger Trend berücksichtigt. Die D- Reglerstrategie ist: Je stärker die Änderung der Regelabweichung ist, desto stärker muss das Stellsignal verändert werden.
- ▶ D-Glieder verbessern gewöhnlich die Regelgeschwindigkeit und die dynamische Regelabweichung.
- ▶ D-Glieder verstärken besonders hochfrequente (verrauschte) Anteile des Eingangssignals. Dies erhöht die Neigung zu Schwingungen.

Für die Wahl der Reglerparameter gibt es verschiedene Vorgehensweisen:

- ▶ Anhand mathematischer Einstellregeln (z.B. Betragsoptimum, Symmetrisches Optimum).
- ▶ Experimentell (anhand heuristischer Einstellregeln).
- ▶ Numerisch (in Simulation).

Es folgen einige Beispiele für jeden der drei Ansätze.

Einige Arten von Regelstrecken kommen in der Regelungstechnik immer wieder vor. Zu den häufig vorkommenden Streckentypen zählen z.B.:

- ▶  $PT_1$ -Glieder
- ▶  $PT_2$ -Glieder
- ▶ etc.

Für diese Typen von Regelstrecken gibt es bereits bekannte Einstellregeln, die mathematisch als Formel angegeben werden. Man findet diese in Tabellen in der Fachliteratur (z.B. O. Föllinger, "Regelungstechnik").

## $PT_1$ -Glieder (1)

Das  $PT_1$ -Glieder (auch "Verzögerungsglied erster Ordnung" oder  $VZ_1$ -Glieder genannt) beschreibt ein Streckenverhalten, bei der die Regelstrecke der Stellgröße mit Verzögerung folgt. Das Systemverhalten wird durch eine DGL 1. Ordnung beschrieben:

$$T \cdot \dot{y}(t) = -y(t) + k \cdot u(t)$$

$PT_1$  Glieder kommen in der Praxis häufig vor, wenn Energiespeichernde Elemente (z.B. mech. Masse, el. Spule, etc.) in Kombination mit dissipierenden Elementen (z.B. Reibungsverluste, el. Widerstand) auftreten.

**Aufgabe:** Geben Sie die Übertragungsfunktion des  $PT_1$ -Glieds an!

Übertragungsfunktion des  $PT_1$ -Glieds:

$$G(s) = \frac{k}{s \cdot T + 1}$$

Dabei nennt man  $T$  die **Zeitkonstante**. Sie gibt an, bis zu welcher Zeit der Ausgang des  $PT_1$ -Glieds  $1 - \frac{1}{e} \approx 63\%$  der Eingangsgröße erreicht hat.

Der Faktor  $k$  ist die sog. **stationäre Verstärkung**. Er gibt an, welcher Anteil der Eingangsgröße dauerhaft erreicht wird (z.B.  $k = 0.8$ : Am Ausgang stellen sich 80% der Eingangsgröße ein)

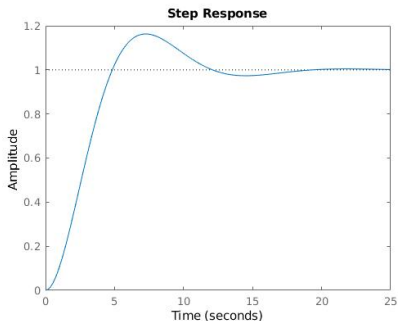
Das  $PT_2$ -Glieder ("Verzögerungsglied zweiter Ordnung" oder  $VZ_1$ -Glieder) beschreibt ebenfalls ein Streckenverhalten, bei der die Regelstrecke der Stellgröße mit Verzögerung folgt. Im Unterschied zum  $PT_1$ -Glieder sind beim  $PT_2$ -Glieder jedoch u.U. auch Schwingungen möglich. Die allgemeine DGL eines  $PT_2$ -Glieds lautet:

$$T^2 \ddot{y}(t) + 2dT\dot{y}(t) + y(t) = k \cdot u$$

Hierbei gibt  $k$ , wie auch beim  $PT_1$ -Glieder, die stationäre Verstärkung an.

## $PT_2$ -Glieder (2)

$PT_2$  Glieder kommen in der Praxis z.B. dann vor, wenn mehrere Energiespeichernde Elemente (z.B. Kondensator und Spule) in Kombination auftreten. Die Energie kann dann zwischen den Speicherlementen hin- und her pendeln, wodurch Schwingungen entstehen können (z.B. el. Schwingkreis).



Die Sprungantwort eines  $PT_2$ -Glieder enthält Schwingungen, wenn  $d < 1$  ist.

**Aufgabe:** Geben Sie die Übertragungsfunktion des  $PT_2$ -Glieds an!



Im folgenden werden beispielhaft zwei Einstellregeln gezeigt. Diese können sowohl auf  $PT_1$ , also auch auf  $PT_2$ -Regelstrecken (sowie auch Verzögerungsglieder höherer Ordnung) angewendet werden.

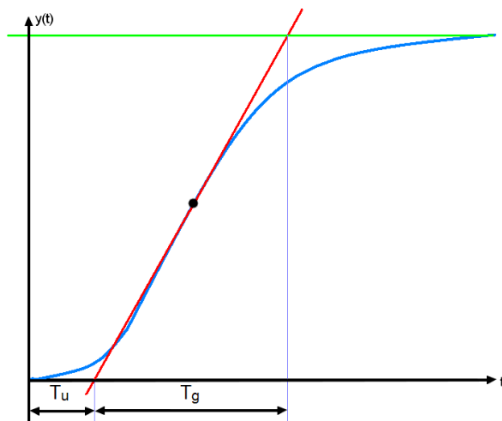
- ▶ Betragsoptimum
- ▶ Symmetrisches Optimum

s. Beiblatt 1

s. Beiblatt 2

# Heuristische Einstellregeln (1)

## Einstellregeln nach Ziegler und Nichols



Bildquelle: [https://www.inf.tu-dresden.de/content/institutes/iai/tis-neu/lehre/archiv/folien.ws\\_2011/Vortrag\\_Postel.pdf](https://www.inf.tu-dresden.de/content/institutes/iai/tis-neu/lehre/archiv/folien.ws_2011/Vortrag_Postel.pdf) Ablesen von  $T_u$ ,  $T_g$ .

# Heuristische Einstellregeln (2)

Einstellung der Reglerparameter auf Basis von  $T_u$ ,  $T_g$

Reglertyp	$K_P$	$T_n$	$T_v$
P	$\frac{T_g}{k \cdot T_u}$	-	-
PI	$0.9 \frac{T_g}{k \cdot T_u}$	$3.33 T_u$	-
PID	$1.2 \frac{T_g}{k \cdot T_u}$	$2 T_u$	$0.5 T_u$

Sei  $\underline{\theta}$  der Vektor der Reglerparameter und  $J(\underline{\theta})$  ein vom Anwender bestimmtes Kriterium  $J$ , welches minimiert werden soll (z.B. Stellaufwand, Regelabweichung, Überswingweite, etc., s. Kapitel 4).

Die Wahl der Parameter erfolgt dann wie folgt:

$$\underline{\theta} = \operatorname{argmin} J(\underline{\theta})$$

Da  $J(\theta)$  in diesem Fall keine mathematische Funktion ist, sondern aus der Simulation gewonnen wird, muss ein Such- bzw. Optimierungsalgorithmus verwendet werden, der iterativ das Minimum bestimmt<sup>2</sup>.

---

<sup>2</sup>Für bestimmte Arten von Systemen und Gütekriterien ist auch eine direkte mathematische Lösung möglich (LQR-Regler). Dies wird in Kapitel 7 behandelt.

Vorgehensweise zur iterativen Parameterbestimmung:

1. Wähle initiale Parameterkombination  $\underline{\theta}$
2. Simuliere Systemverhalten mit gewählter Parameterkombination
3. Berechne  $J(\underline{\theta})$  aus der Simulation
4. Gebe  $J$  an Suchalgorithmus und erhalte neues  $\theta$
5. Solange Abbruchkriterium nicht erfüllt: Weiter bei Schritt 2

Abbruchkriterium kann z.B. die Konvergenz des Algorithmus oder das Erreichen einer festgelegten Anzahl von Iterationen sein.

# Übungen zum Reglerentwurf (1)

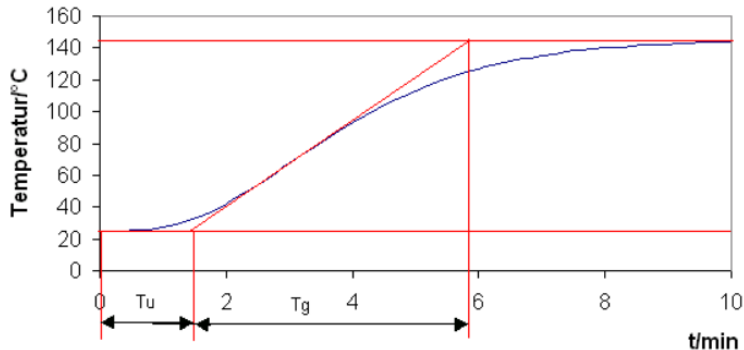
Sie sollen einen Regler für eine Temperaturregelung entwerfen. Eingangsgröße sei die Stellung eines Ventils, Ausgangsgröße sei die Temperatur. Leider liegt für das System kein mathematisches Modell vor. Sie können das Systemverhalten jedoch experimentell bestimmen, indem Sie die Ventilstellung variieren und den Verlauf der Temperatur messen.

**Welches Verfahren zum Reglerentwurf eignet sich in diesem Fall und Warum?**



# Übungen zum Reglerentwurf (2)

Sie messen an dem System nun folgende Sprungantwort:



Quelle: [http://staff.itam.lu/feljc/school/asser/2\\_Regelstrecken.pdf](http://staff.itam.lu/feljc/school/asser/2_Regelstrecken.pdf)

Legen Sie mit dem von Ihnen gewählten Verfahren einen PI- sowie einen PID-Regler aus!

## Übungen zum Reglerentwurf (3)

Sie sollen einen Drehzahlregler für ein Antriebssystem entwerfen. Eingangsgröße sei der Motorstrom in Ampere, Ausgangsgröße die Drehzahl in U/min. Da Aufbau und Komponenten des Antriebssystems gut bekannt sind, konnten Sie das System bereits mit einer Übertragungsfunktion mathematisch modellieren:

$$G(s) = \frac{1000}{(2s + 1)(0.5s + 1)(0.1s + 1)}$$

- ▶ Welche Drehzahl stellt sich im ungeregelten System dauerhaft ein, wenn man einen Motorstrom von 1A einstellt?
- ▶ Entwerfen Sie für das System einen PI-Regler nach Betragsoptimum (s. Beiblatt 2).
- ▶ Simulieren Sie mit MATLAB die Sprungantwort des geregelten Systems mit dem von Ihnen entworfenen Regler.

# Übungen zum Reglerentwurf (4)

Sie sollen einen PID-Regler für eine komplexe Anlage in der Chemieindustrie entwerfen. Ziel des Verfahrens ist es, eine möglichst schnelle Regelung zu entwerfen, welche jedoch einen möglichst geringem Stellaufwand hat.

Da die zugrundeliegenden chemischen Reaktionen in dem System sehr komplex sind, wurden Experten mit der Modellierung des Systems beauftragt. Die Experten haben ein kompliziertes mathematisches Modell des Systems entwickelt, was sich allerdings nicht in eine Übertragungsfunktion überführen lässt.

- Welches Verfahren würden Sie hier wählen, um geeignete Parameter für den PID-Regler zu bestimmen?

# Übungen zum Reglerentwurf (5)

- ▶ Beschreiben Sie Ihre grundsätzliche Vorgehensweise in Pseudocode oder als Programmablaufplan!
- ▶ Wie könnte ein mögliches Gütekriterium aussehen, um im vorliegenden Fall einen geeigneten Regler zu bestimmen?
- ▶ Was sind Nachteile der gewählten Vorgehensweise?

- ▶ Aufbau der Prüfung:
  - ▶ Aufgabe 1: Allgemeines, Grundlagen (umfasst VL Kapitel 0 und 1)
  - ▶ Aufgabe 2: Systembeschreibung (VL Kapitel 1 und 3)
  - ▶ Aufgabe 3: Systemeigenschaften und Stabilität (VL Kapitel 4)
  - ▶ Aufgabe 4: Regler und Reglerentwurf (VL Kapitel 5 und 6)
  - ▶ Aufgabe 5: Verschiedenes (gemischte Inhalte aus allen Kapiteln)
- ▶ Alle fünf Aufgaben sind gleich gewichtet.
- ▶ Probeklausur: Art und Umfang der Aufgaben sind ähnlich wie in Realklausur.