



TU Berlin Fakultät IV
Fachgebiet Regelungstechnik
Praktikum Grundlagen der Regelungstechnik

Praktikum Regelungstechnik

Versuch 3

Dirk Barbendererde (321 836)
Boris Henckell (325 779)

6. Juli 2012

Gruppe: G1 Di 12-14

Betreuer: Markus Valtin

Inhaltsverzeichnis

1	Reglerentwurf	1
1.1	PID-Regler	1
1.2	Padé-Approximation	2
1.3	Reglerentwurf für die Strecke \hat{G}	2
1.4	Smith-Prädiktor	4
2	Simulation	4
2.1	Stabilität mit steigender Totzeit	4
2.2	Regelkreis mit PID-Regler	6
2.3	Smith-Prädiktor	6
2.4	Padé-Approximation	7
2.5	Führungsverhalten beim Störfall	8
3	Durchführung	9
3.1	Arbeitspunkttemperatur	9
3.2	Führungssprung des PID-Reglers	9
3.3	Führungssprung mit Smith-Prädiktor	9
3.4	Regler auf Approximationsbasis	9
3.5	Vergleich der Messergebnisse	9
4	Auswertung	9
5	Scilabcode	9

1 Reglerentwurf

1.1 PID-Regler

Aufgabe:

Entwerfen Sie für das totzeitfreie System

$$\tilde{G}(s) = \frac{V_0}{(s - s_{\infty 1})(s - s_{\infty 2})}$$

einen (realen) PID-Regler K_{PID} , indem sie beide Polstellen der Strecke kürzen. Die übrigen Parameter sollen so bestimmt werden, dass die Dynamik des Führungsverhaltens des resultierenden Regelkreises mit dem des folgenden Polpaares übereinstimmt:

$$P(s) = \frac{1}{s^2 \omega^2 + s \frac{2d}{\omega} + 1}$$

Der Regelkreis soll also relativ schnell sein, jedoch ohne dass dabei Überschwingen auftritt.

Zu Beginn des Reglerentwurfs definieren wir die uns vorgegebene linearisierte Strecke \tilde{G} .

Anschließend erstellen wir folgendermaßen unseren PID-Regler:

$$\tilde{K} = K_{PID} \frac{1}{1 + Ts} \frac{1}{s} (s^2 T_d T_i + T_i s + 1)$$

mit

$$T_i = \frac{-(s_1 + s_2)}{s_1 s_2}$$
$$T_d = \frac{1}{-(s_1 + s_2)}$$

In diesem Fall stellen die beiden Variablen s_1 und s_2 die Polstellen der Strecke \tilde{G} dar. Auf diese Weise kürzen wir diese schon mal durch den Regler. Verbleiben noch die Position des Realisierbarkeitspols sowie die Verstärkung des Reglers als Parameter um die Dynamik des Führungsverhaltens des Reglers zu beeinflussen.

Als Vergleich erstellen wir die Führungssprungantwort des gegebenen Polpaares.

Mit einer Verstärkung von $K_{PID} = 1.6$ und einem Realisierbarkeitspol bei -20 erhalten wir folgende Führungssprünge:

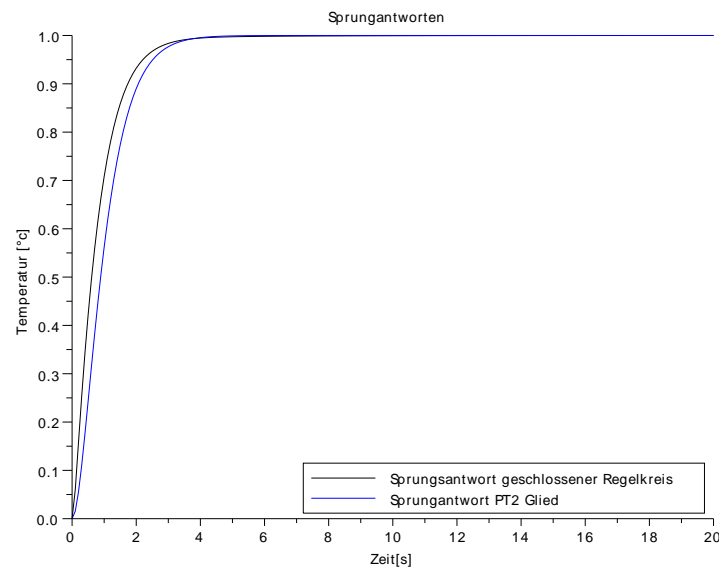


Abb. 1: Führungssprungantwort

1.2 Padé-Approximation

Aufgabe:

Approximieren Sie den Term e^{-sT_d} , welcher für die Totzeit verantwortlich ist, mithilfe einer Padé-Approximation erster Ordnung durch eine gebrochen-rationale Funktion und stellen Sie das approximierte Streckenmodell \tilde{G} auf, indem Sie die Totzeit in G durch ihre Approximation ersetzen.

Als nächstes haben wir die Totzeit mit einer Padé-Approximation erster Ordnung durch eine gebrochen-rationale Funktion ersetzt und multiplizieren sie an unsere Strecke. Für diese Näherung des Systems (\hat{G}) entwerfen wir nun einen Regler.

Die Approximation lautet:

$$p_1(s) = \frac{1 - \frac{\tau}{2}s}{1 + \frac{\tau}{2}s}$$

1.3 Reglerentwurf für die Strecke \hat{G}

Aufgabe:

Es soll ein Regler für das approximierte Streckenmodell \hat{G} mittels Polvorgabe entworfen werden, der folgende Eigenschaften des geschlossenen Kreises ermöglicht:

- kein Überschwingen der Regelgröße bei sprungförmigen Führungs- oder Störsignalen
- ungefähr gleiche Anstiegszeit der Regelgröße wie bei der Verwendung des PID-Regler aus 1.1
- Regelfehler $\rightarrow 0$ für $t \rightarrow \infty$ unter sprungförmigen Referenzen

1. Stellen Sie den Regleransatz mit kleinstmöglicher Nennerordnung und Integratoranteil auf. Wie viele Pole müssen Sie vorgeben?
2. Stellen Sie das Sollpolynom auf; verwenden sie hierzu die Pole des Polpaares aus Aufgabe 1.1 und die Pole der Strecke G , wählen sie einen weiteren Pol bei ($s_\infty = -2$).
3. Stellen Sie die Sylvester Matrix durch Koeffizientenvergleich des Polpolynoms des geschlossenen Kreises mit Ihrem Sollpolynom auf und berechnen sie die Reglerparameter mithilfe von Scilab.

Mit dem Regleransatz

$$K(s) = \frac{\beta_0 + \beta_1 s + \beta_2 s^2 + \beta_3 s^3}{s(\alpha_0 + \alpha_1 s + s^2)}$$

Das approximierte Streckenmodell \hat{G} allein hat die Ordnung $n = 3$. Da der Regler einen Integratoranteil besitzen soll und wir den Reglerentwurf wählen bei dem dieser Integrator im nachhinein an einen Regler multipliziert wird, müssen wir die Strecke anpassen und erhalten eine neue Streckenordnung von $n = 4$. Daraus folgt, dass die zu berechnende Sylvestermatrix $8 \cdot 8$ Einträge und das Sollpolynom 8 Einträge besitzen muss. Um das zu realisieren müssen wir insgesamt 7 Pole vorgeben, da der letzte Eintrag des Sollpolynoms der Koeffizient vor dem s^0 ist.

Neben dem Pol bei $s_\infty = -2$ und den zwei Polen des Polpaares benötigen wir noch genau 4 Pole aus der veränderten Strecke. Unsere Strecke ergibt sich aus:

$$\hat{G}_I = \hat{G} \frac{1}{s}$$

und hat genau 4 Pole.

Insgesamt ergibt sich daraus das folgende Sollpolynom:

$$q_{soll} = 32.148065s + 177.77307s^2 + 285.03595s^3 + 208.51884s^4 + 77.572633s^5 + 14.179911s^6 + s^7$$

Anschließend haben wir die Sylvestermatrix aufgestellt und mithilfe des Sollpolynoms die Koeffizienten des Reglers errechnet. Unser Regler sieht folgendermaßen aus:

$$K_{posI} = \frac{14.231104 + 56.480246s + 26.455258s^2 + 3.1456906s^3}{62.570515s + 28.849556s^2 + 5s^3}$$

Damit entspricht er dem geforderten Regleransatz. Die Kontrolle der Polstellen des resultierenden geschlossenen Regelkreises ergibt, dass sie mit denen des Sollpolynoms übereinstimmen.

1.4 Smith-Prädiktor

Aufgabe:

Entwerfen Sie für die totzeitbehaftete Strecke einen Smith-Prädiktor unter Verwendung des Reglers aus 1.1

Der Smith-Prädiktor für die totzeitbehaftete Strecke einen unter Verwendung des Reglers aus 1.1 ergab sich wie folgt:

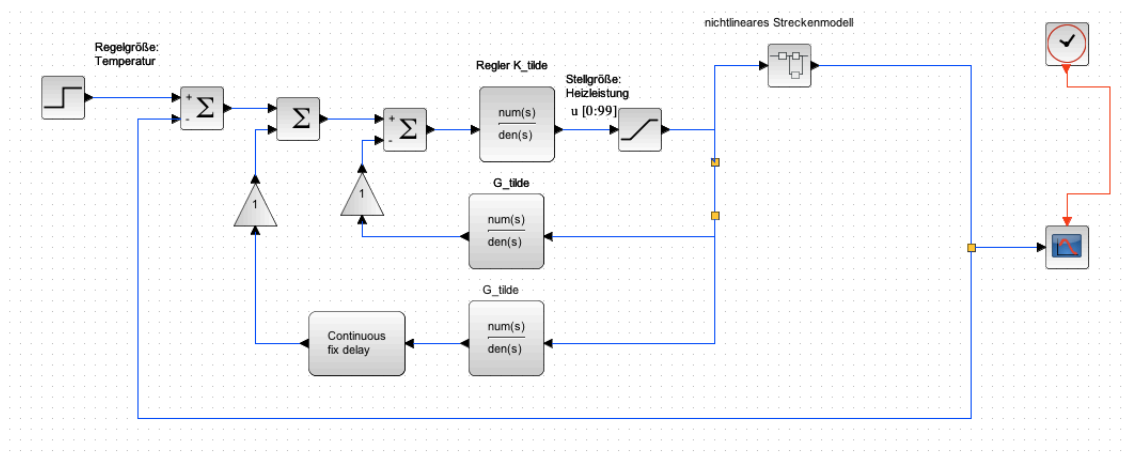


Abb. 2: Smith-Prädiktor

2 Simulation

2.1 Stabilität mit steigender Totzeit

Aufgabe: Simulieren Sie den PID Regler zunächst ohne Totzeit mit einem Führungssprung der Amplitude $+30^\circ\text{C}$ mit dem idealen PT_2 -Modell! Fügen Sie dem Modell solange größer werdende Totzeiten ($T_d = 0.4, 0.8, \dots$) hinzu, bis der Regelkreis instabil wird! Beschreiben Sie kurz, welchen Einfluss die Totzeit auf das Regelkreisverhalten hat!

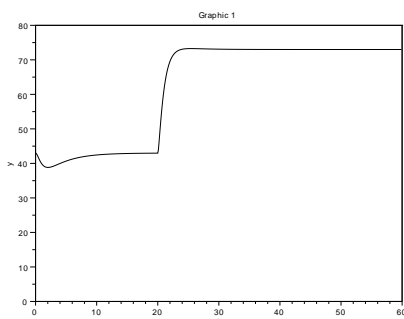


Abb. 3: Sprungantwort PID Regler lin. Modell Totzeit $T_d = 0$

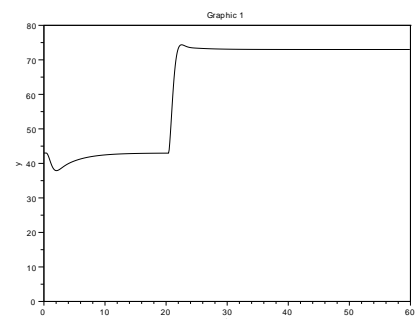


Abb. 4: Sprungantwort PID Regler lin. Modell Totzeit $T_d = 0.4$

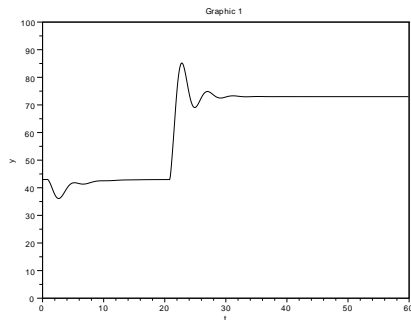


Abb. 5: Sprungantwort PID Regler lin. Modell Totzeit $T_d = 0.8$

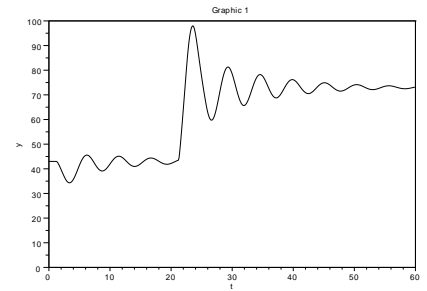


Abb. 6: Sprungantwort PID Regler lin. Modell Totzeit $T_d = 1.0$

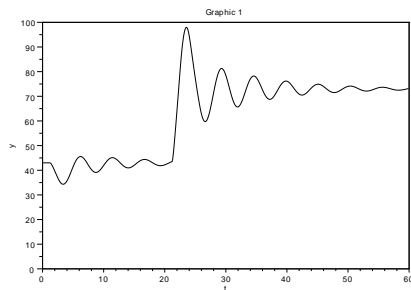


Abb. 7: Sprungantwort PID Regler lin. Modell Totzeit $T_d = 1.2$

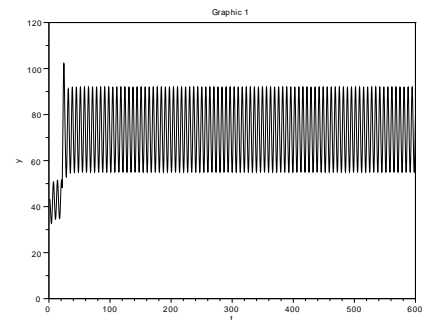


Abb. 8: Sprungantwort PID Regler lin. Modell Totzeit $T_d = 1.6$

Anhand der 5 Simulationen mit steigender Totzeit lässt sich erkennen, dass die Sprungantwort zunehmend überschwingt. Bei dieser Simulation hat der Regler keine Ahnung von der Totzeit und erwartet eine sofortige Reaktion auf seine Regelung. Da diese jedoch erst verspätet bei dem Regler ankommt übersteuert er. Je größer die Totzeit ist umso mehr fällt dieser Effekt auf. In unserem Fall schafft es der Regler für eine Totzeit von 1.6 s nicht mehr, aus dem Überwingen rauszukommen und wir instabil.

2.2 Regelkreis mit PID-Regler

Aufgabe:

Simulieren Sie den Regelkreis mit PID-Regler (ab hier immer mit Totzeit und dem vorgegebenen Scicos- Modell von der Webseite) unter einer sprungförmigen Referenz der Amplitude $+30^\circ\text{C}$! Kommentieren Sie kurz Ihre Beobachtungen!

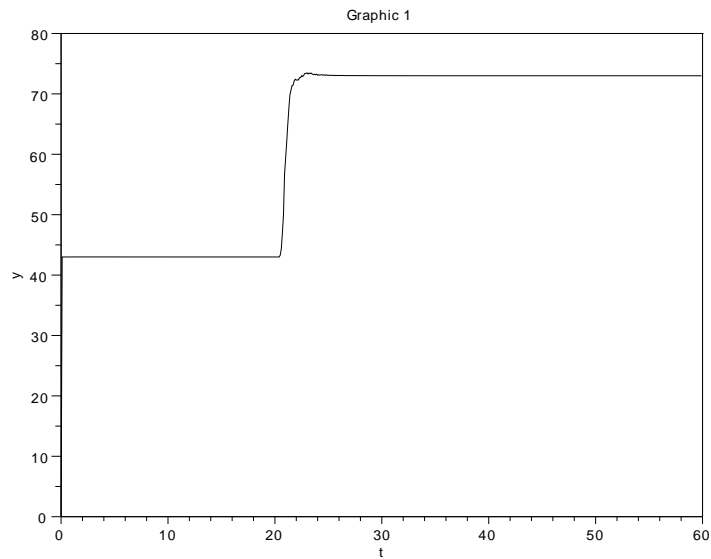


Abb. 9: Sprungantwort PID Regler nicht-lin. Modell Totzeit $T_d = 0.4$

Bei dieser Simulation wurde anstatt des linearisierten Modells der Stecke, das nichtlinearisierte Modell verwandt. Es fällt auf, dass dieses Modell besser die Temperatur des Arbeitspunktes ansteuern kann. Die Sprungantwort reagiert ein klein bisschen weniger Überschwingen als es das lineare Modelle mit der selben Totzeit gemacht hat.

2.3 Smith-Prädiktor

Aufgabe:

Implementieren Sie ihren Smith-Prädiktor und simulieren Sie erneut! Was ändert sich, was bleibt gleich?

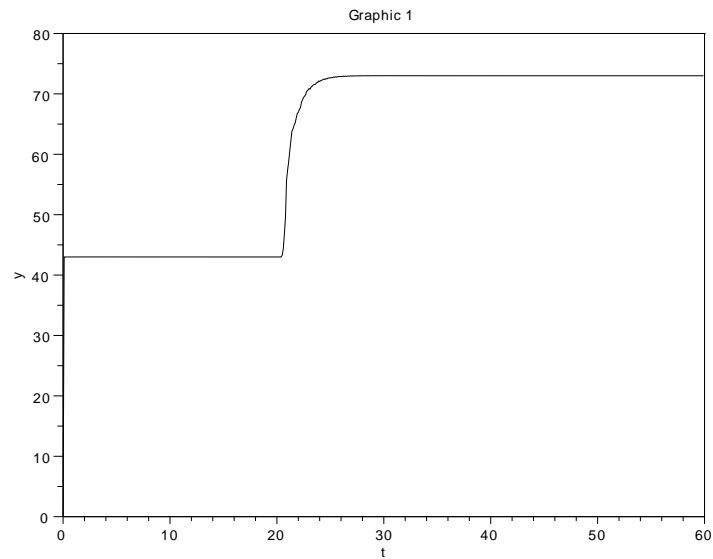


Abb. 10: Sprungantwort PID Regler nicht-lin. Modell Smith-Prädiktor Totzeit $T_d = 0.4$

Bei dieser Simulation wurde ein Smith-Prädiktor hinzugefügt. Dieser zeigt seine Aufwirkung auf die Sprungantwort, in dem sie weicher verläuft und auch kein bisschen mehr überschwingt. Diese Sprungantwort hat den bisher besten verlauf, der bis hierher betrachteten Sprungantworten.

2.4 Padé-Approximation

Aufgabe:

Implementieren Sie nun auch den Regler auf Basis der Padé-Approximation und simulieren Sie einen Führungssprung $+30^\circ\text{C}$! Wie ist die Regelgüte im Vergleich zum PID-Regler mit Smith-Prädiktor?

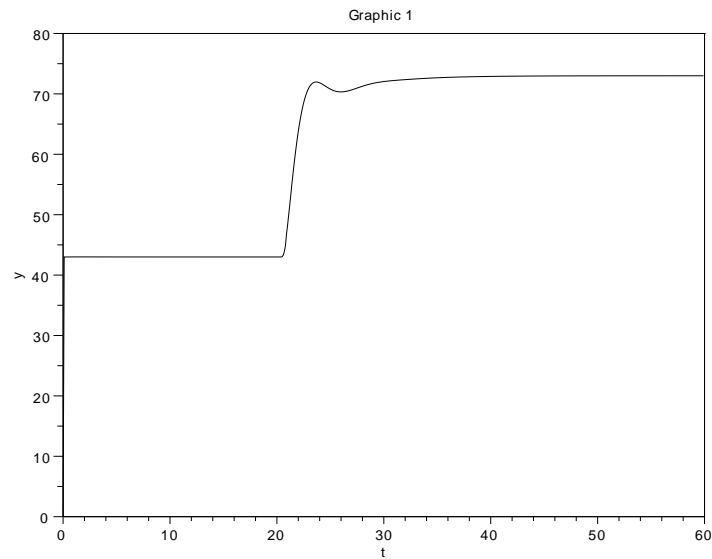


Abb. 11: Sprungantwort PID Regler Pade (Kposl) nicht-lin. Modell Smith-Prädiktor Totzeit $T_d = 0.4$

Bei dem Regler mit Padé Approximation verschlechtert sich das Sprungverhalten wieder auffällig. Es ist wieder ein überschwingen zu erkennen. Das ist auch nicht verwunderlich, da die Totzeit bei diesem Regler nur angenähert wurde, während die Totzeit bei dem Smith-Prädiktor durch ein Delay-Block dargestellt wurde, der genauer arbeitet als die Approximation.

2.5 Führungsverhalten beim Störfall

Aufgabe:

Erproben sie nun einen Störfall: Erhöhen Sie die Totzeit (nur die des Modells, die Regler bleiben die gleichen) auf $T_d = 0.7s$ und simulieren Sie erneut das Führungsverhalten beider Regelkreise! Kommentieren Sie kurz das Ergebnis!

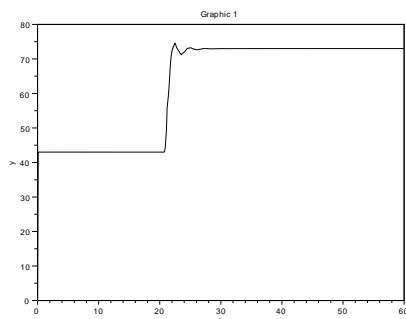


Abb. 12: Sprungantwort PID Regler lin. Modell Totzeit Strecke $T_d = 0.7$

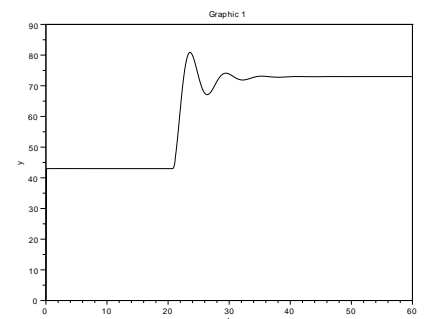


Abb. 13: Sprungantwort PID Regler(Kposl) lin. Modell Totzeit Strecke $T_d = 0.7$

3 Durchführung

3.1 Arbeitspunkttemperatur

Aufgabe:

Ermitteln Sie die Temperatur, die sich bei einer Heizleistung von 10 einstellt und verwenden Sie diese als Arbeitspunkttemperatur!

simulation: start bei 30° sprung um 31°

3.2 Führungssprung des PID-Reglers

Aufgabe:

Implementieren Sie den PID-Regler (zunächst ohne Smith-Prädiktor) am Versuchsstand und führen Sie einen Führungssprung um $+30^\circ C$ aus! Die Stellgrößen als auch die Temperatur sind jeweils für jeden Versuch aufzuzeichnen.

3.3 Führungssprung mit Smith-Prädiktor

Aufgabe:

Fügen Sie nun den Smith-Prädiktor hinzu und starten Sie wiederum das Experiment!

3.4 Regler auf Approximationsbasis

Aufgabe:

Erproben Sie ebenfalls den Regler auf Approximationsbasis!

3.5 Vergleich der Messergebnisse

Aufgabe:

Vergleichen Sie ihre Messergebnisse untereinander und mit den Simulationen!

4 Auswertung

5 Scilabcode