#### بسمه تعالى



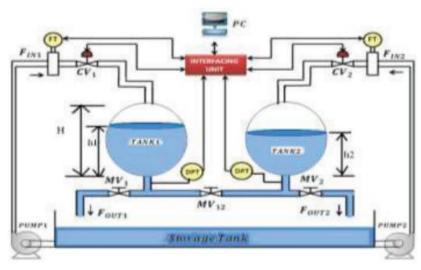
تاريخ تحويل: 18 / 1401/04

# شبیه سازی 5 درس

استاد: دکتر موسی آیتی

## شبیه سازی 5 درس کنترل تطبیقی: طراحی کنترلکنندههای مدل مرجع

سیستم مورد نظر برای کنترل سیستم تنظیم سطح مایع است که شکل آن در زیر نشان داده شده است. در ایـن پـروژه، هدف بررسی روشهای گرادیان و تئوری لیاپانوف در تطبیق بهره می باشد.



سیستم تانک کروی<sup>۱</sup>

مدل ریاضی سیستم و پارامترها به صورت زیر می باشد:

$$\tfrac{dh1}{dt} = 0.75\{\tfrac{Fin - \beta_{12}(\sqrt{h1} - h2) - 1.33 \; h1 \tfrac{dA}{dt}}{A}\}$$

$$\frac{dh2}{dt} = 0.75 \{ \frac{\beta_{12}(\sqrt{h1} - h2) - \beta_2\sqrt{h2} - 1.33 \ h2\frac{dA}{dt}}{A} \}$$

 $\rho$  = density

F<sub>IN</sub> = Volumetric flow rate for inlet stream F<sub>OUT</sub> = Volumetric flow rate for outlet stream

A = Area of the spherical tank with respect to change in flow

h1, h2 = Height of spherical tank 1 and 2 dh/dt = Change in height of liquid level

<sup>&</sup>lt;sup>1</sup>Kumar, D.D. and B. Meenakshipriya. 2012. Design and Implementation of Non Linear System Using Gain Scheduled PI Controller. *Procediaengineering* 38:3105-3112.

#### بسمه تعالى



### شبیه سازی 5 درس کنترل تطبیقی: طراحی کنترلکنندههای مدل مرجع



تابع تبدیل از ورودی جریان اول  $F_{in1}$  و خروجی ارتفاع تانک دوم  $h_2$  به صورت زیر است:

$$\frac{\partial h_{2}}{\partial F_{in1}} = \frac{R_{2}}{(\tau_{1}\tau_{2})s^{2} + (\tau_{1} + \tau_{2} + A(h_{1})R_{2})s + 1}$$

$$A(h_{1}) = 1$$

يارامترهاي مدل

Parameters	Value
Fin	107.85
β1	78.28
β2	19.69
h1	31.9
h2	30
Θ	0.2
C1	0.3627
R1	0.03522
C2	0.09128
R2	0.5564
τ1	63.85
τ2	1048.2575

\* جدول بالا مقادیر پارامترهای استفاده شده در مقاله را نشان می دهد. شما بر اساس شماره دانشجویی، پارامترهای زیر را در نظر بگیرید. (با در نظر گیری دو رقم آخر شماره دانشجویی: ab)

$C_1$	[b+2]/10
$C_2$	[a+2]/10
$R_1$	ab * 0.01
$R_2$	(ab+20)*0.01

#### بسمه تعالى



## شبیه سازی 5 درس کنترل تطبیقی: طراحی کنترلکنندههای مدل مرجع



- 1) روش گرادیان (MIT) را بر روی سیستم انتخاب شده پیاده سازی کنید.
- 2) از روش گرادیان نرمالیزه شده (Normalized MIT) در بند قبل استفاده کنید.
  - 3) یک MRAS پایدار بر اساس پایداری لیاپانوف برای سیستم طراحی کنید.
- له تاثیر  $\gamma$  و دامنه u، بر پایداری در بندهای قبل (نوع u را مربعی و سینوسی انتخاب کنید) تحلیل کنید و نتایج آنها را با معیارهای مناسب مقایسه کنید.
- 5) سیگنال کنترلی، سرعت همگرایی پارامترها و سیگنال خروجی را در روشهای مختلف با استفاده از معیارهای مناسب بررسی کنید.
  - نید  $\alpha$  را در پایداری و همگرایی پارامترها در روش گرادیان نرمالیزه شده بررسی کنید.

موفق باشيد