自动控制理论 B

Matlab 仿真实验报告

实 验 名 称 : 线性系统的频率校正设计

姓 名:朱方程

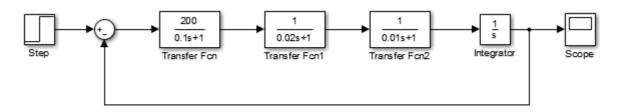
学 号: SZ170410221

班 级: SZ1703202

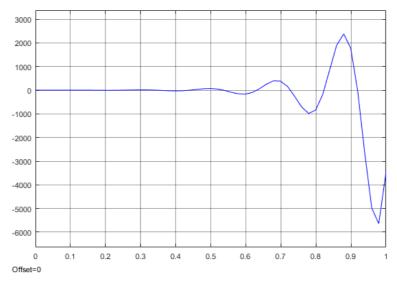
撰写日期: 2020.6.29

一、 未校正系统的时域指标和频率性能

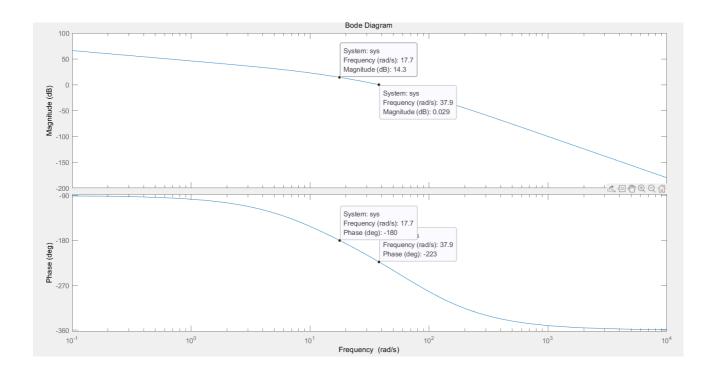
Simulink 仿真



阶跃响应曲线为



由阶跃响应可以看出,该闭环系统不稳定,响应是发散的。 调节时间和超调均无意义,因系统不稳定。



剪切频率 37.9 rad/s, 相角裕度为 -43° 穿越频率为 17.7 rad/s, 对数的幅值裕度为-14.3dB

二、 迟后-超前校正设计步骤

根据高阶系统单位阶跃响应超调量与相角裕度的关系

$$egin{aligned} \sigma_p &= 0.16 + 0.4 (rac{1}{\sin\gamma} - 1) \leq 30\% \ & \gamma > 47.8^{\circ} \end{aligned}$$

根据高阶系统单位阶跃响应调节时间与剪切频率的关系

$$t_s=rac{\pi}{\omega_c}[2+1.5(rac{1}{\sin\gamma}-1)+2.5(rac{1}{\sin\gamma}-1)^2]<0.7\sec \ \omega_c\geq 12.7 rad/s$$

• 迟后校正环节用于压低剪切频率

$$G_c(s) = rac{ au s + 1}{eta au s + 1}$$

• 为留有一定余量,设串联了迟后环节的系统的剪切频率 $\omega_{c1}=6rad/s<12.7rad/s$,则

$$20 \lg |G_0(j\omega_{c1})| = 20 \lg \beta$$

求出

$$eta = rac{200}{6\sqrt{0.1^2 imes 6^2 + 1}\sqrt{(0.02 imes 6)^2 + 1}\sqrt{(0.01 imes 6)^2 + 1}} = 28.33$$

为了让系统的相位减小尽量少,选择 $rac{1}{ au}=rac{1}{10}\omega_{c1}$,au=1.667

• 经迟后校正的系统为

$$G_1(s) = \frac{200(1.667s + 1)}{s(0.1s + 1)(0.02s + 1)(0.01s + 1)(47.22s + 1)}$$

该系统的剪切频率为 $\omega_{c1}=7.06 rad/s$

相位裕度 $\gamma_1 = 38.018^{\circ} < 47.8^{\circ}$

• 超前校正环节

$$G_c(s) = rac{lpha T s + 1}{T s + 1}$$

此环节可提高剪切频率至略大于目标剪切频率,同时提高相位裕度

为留有一定余量,设目标剪切频率 $\omega_{c2} = 14rad/s$

由于

$$20\lg|G_1(\omega_{c2})| = -10\lg\alpha$$

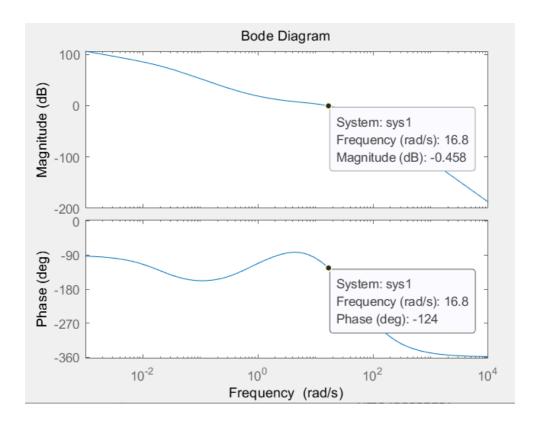
求出
$$\alpha = (\frac{14^3 \times 0.1 \times 47.22}{200 \times 1.667 \times 14})^2 = 7.706$$

超前环节可提供的相角为 $arphi_m=rcsinrac{lpha-1}{lpha+1}=50.378^\circ>47.8^\circ-\gamma_1+\Delta$

时间常数
$$T=rac{1}{\omega_{c2}\sqrt{lpha}}=0.0257$$

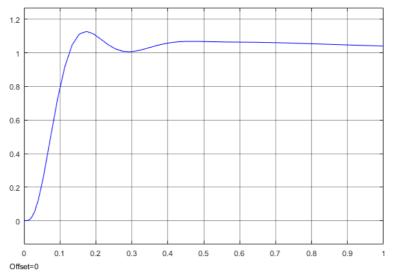
• 检验, 经迟后-超前校正后的系统传递函数为

$$G_2(s) = rac{200(1.667s+1)(0.198s+1)}{s(0.1s+1)(0.02s+1)(0.01s+1)(47.22s+1)(0.0257s+1)}$$



剪切频率 16.8rad/s,相角裕度为 56°,满足要求。

三、 校正后系统的时域指标和频率性能



ts = 0.667s < 0.7sec

σp = 13.1% ≤ 30%。满足校正要求

剪切频率 16.8rad/s,相角裕度为 56°,满足要求。