

**Державна служба України з надзвичайних ситуацій
Національний університет цивільного захисту України
Кафедра автоматичних систем безпеки та інформаційних технологій**

ЗАТВЕРДЖУЮ

Начальник кафедри АСБтаІТ
Роман ШЕВЧЕНКО

Навчальна дисципліна

**СИСТЕМИ АВТОМАТИЧНОГО КОНТРОЛЮ
ТА СПОСТЕРЕЖЕННЯ**

Лекція № 4

**ЯКІСТЬ УПРАВЛІННЯ. ПОКАЗНИКИ ЯКОСТІ ПРОЦЕСУ
УПРАВЛІННЯ В ДИНАМІЧНОМУ ТА СТАЛОМУ РЕЖИМАХ.
ЗАКОНИ РЕГУЛЮВАННЯ.**

Лекцію розробив:
Доцент кафедри АСБтаІТ

Вячеслав ДУРЄЄВ

ХАРКІВ 2024

Зміст лекції:

Вступ

1. Математична оцінка якості АС.

1.1. Математична оцінка статичної точності АС.

1.2. Математична оцінка динамічної точності АС.

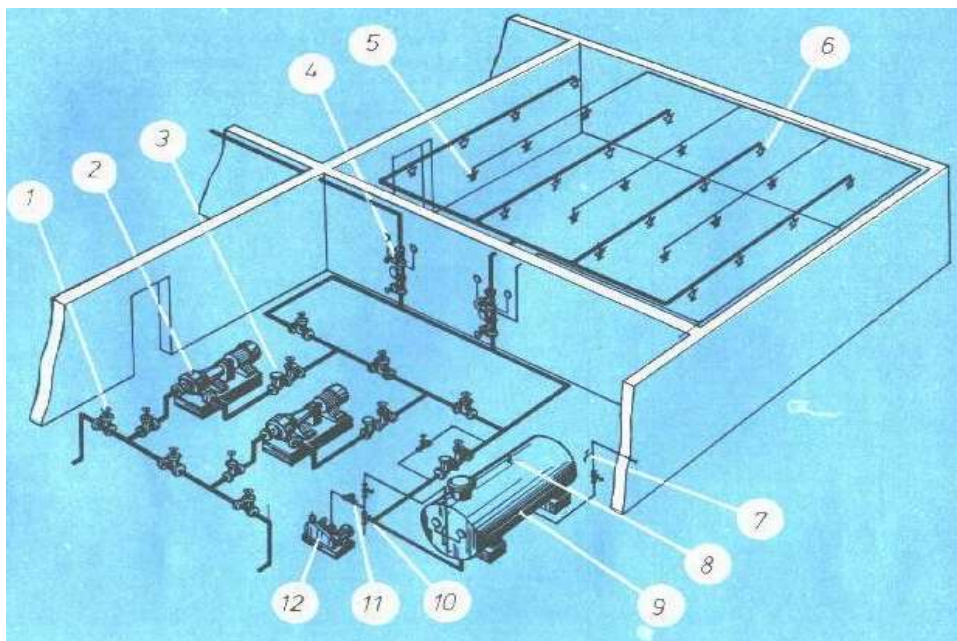
2. Поняття закону регулювання.

3. Вплив властивостей ОР на структуру регулятора.

4. Висновки, урахування впливу воєнного стану.

Вступ

В третій лекції, на прикладі АУВПГ, було показано як математично оцінити їх сумісну роботу у складі АУВПГ. Сьогодні розглянемо, як оцінити роботу АУВПГ.



1. Математична оцінка якості АС.

Оцінка якості (аналіз) АС проводиться з метою вивчення статичних чи динамічних властивостей системи. На основі аналізу формуються вимоги до конкретних елементів АС.

Критерії статичної точності АС. Статична точність оцінюється по величині помилки регулювання на сталих режимах. Розрізняють:

ε_f - помилка регулювання при дії зовнішнього збурювання f ;

ε_h - помилка регулювання при дії сигналу перенастроювання h .

Критерії динамічної точності АС:

t_r - час перехідного процесу;

$\sigma_{\max}$ - максимальний відносний заброс РП у перехідному процесі.

1.1. Математична оцінка статичної точності АС.

Для математичної оцінки статичної точності АС використовують теорему граничного співвідношення теорії перетворення Лапласа.

Нехай функція комплексної змінної $F(p)$ є зображенням функції дійсної змінної $f(t)$. Тоді якщо межа дійсної функції існує, то вона дорівнює:

$$\bar{f}(\infty) = \lim_{t \rightarrow \infty} (f(t)) = \lim_{p \rightarrow 0} p \cdot F(p).$$

Якщо $\varepsilon(p)$ – зображення відносного відхилення $\bar{\varepsilon}(t)$ – , то можна записати:

$$\bar{\varepsilon}(\infty) = \lim_{p \rightarrow 0} p \cdot \varepsilon(p) \quad (1)$$

де: $\bar{\varepsilon}(\infty)$ – величина помилки регулювання на сталому режимі.

Структурну схему САР при дії ЗЗ можна представити у вигляді:



Тоді по визначенню передатної функції можна записати:

$$W_{\varepsilon/f}(p) = \frac{\varepsilon(p)}{f(p)} \Rightarrow \varepsilon = W_{\varepsilon/f} \cdot f \quad (2)$$

Запишемо (1) з урахування (2):

$$\bar{\varepsilon}(\infty) = \lim_{p \rightarrow 0} p \cdot W_{\varepsilon/f} \cdot f$$

Якщо: $\bar{\varepsilon}(\infty) = 0$ - система **астатична**.

$\bar{\varepsilon}(\infty) \neq 0$ - система **статична**.

Порядок астатизму – порядок сигналу ЗЗ, що АС парирує без помилки.

АС буде астатичною першого порядку, якщо вона парирує без помилки тільки східчастий одиничний сигнал. Східчастому одиничному сигналу ЗЗ відповідає зображення:

$$\bar{f}(p) = 1(p) \Rightarrow f(p) = \frac{1}{p},$$

отже:

$$\bar{\varepsilon}(\infty) = \lim_{p \rightarrow 0} p \cdot W_{\varepsilon}^f(p) \cdot \frac{1}{p}.$$

Висновок: помилка дорівнює нулю, якщо чисельник передатної функції $W_{\varepsilon/f}$ містить загальний множник p .

АС буде астатичною другого порядку, якщо вона парирує без помилки східчастий одиничний сигнал швидкості.

Висновок: помилка дорівнює нулю, якщо чисельник передатної функції $W_{\varepsilon/f}$ містить загальний множник p^2 .

По аналогії:

АС буде астатичною третього порядку, якщо вона парирує без помилки східчастий одиничний сигнал прискорення. Це можливо, якщо чисельник передатної функції $W_{\varepsilon/f}$ містить загальний множник p^3 .

Східчастому одиничному сигналу прискорення ЗЗ відповідає зображення:

$$\ddot{\bar{f}}(t) = 1(t) \Rightarrow f(p) = \frac{1}{p^3};$$

отже

$$\bar{\varepsilon}(\infty) = \lim_{p \rightarrow 0} p \cdot W_{\varepsilon}^f(p) \cdot \frac{1}{p^3}$$

ВИСНОВОК: порядок астатизму АС визначається порядком загального множника p^n у чисельнику передатної функції $W_{\varepsilon/f}$.

1.2. Математична оцінка динамічної точності АС.

Аналітично визначити динамічні показники якості t_r і $\bar{\sigma}_{\max}$ можна після визначення перехідної функції. Однак якщо порядок АС вище 3-го аналітичне визначення динамічних показників якості виявляється трудомістким.

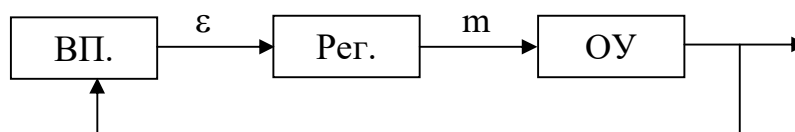
У таких випадках застосовують чисельні методи оцінки якості динамічних процесів, при яких по математичних моделях АС розраховують перехідну характеристику, а потім за графіком визначають динамічні критерії якості. Можуть застосовуватися непрямі методи оцінки якості динамічних процесів:

- метод стандартних коефіцієнтів. Якість перехідних процесів оцінюється по співвідношенню коефіцієнтів характеристичного рівняння.
- метод частотних характеристик. Якість перехідних процесів оцінюється по виду і характерних точках ЛЧХ.

З розвитком обчислювальної техніки на перше місце висуваються **чисельні** методи оцінки якості динамічних процесів.

2. Поняття закону регулювання.

Якість процесу регулювання (статична й динамічна точність) визначається тим, як регулятор у процесі усунення неузгодженості впливає на РФ.



Тобто, яка математичний зв'язок РФ із сигналом неузгодженості.

Законом регулювання називається математичний зв'язок регулюючого фактора $\bar{m}$ із сигналом неузгодженості $\bar{\varepsilon}$ в процесі регулювання.

Закон регулювання не тільки визначає властивості АС, але і **структуру** регулятора. Чим складніше закон регулювання, тим більш складні елементи включаються до складу регулятора.

А) Пропорційний закон регулювання (П-закон)

$$\bar{m} = K_{\Pi} \bar{\varepsilon} \quad - \text{ідеальний регулятор.}$$

$$T_{\Pi} \dot{\bar{m}} + \bar{m} = K_{\Pi} \bar{\varepsilon} \quad - \text{реальний регулятор.}$$

РФ пропорційний помилці регулювання. Велика помилка - великий регулюючий вплив, мала помилка - малий вплив. Це один з найпростіших і найбільш розповсюджених законів регулювання. Однак, з аналізу математичного вираження закону видно, що зміна РФ можлива тільки при наявності помилки. Так, якщо для парування збурювання $f(t)$ необхідна зміна РФ на величину $m(t)$, то цього можна домогтися тільки при наявності помилки регулювання

$$\bar{\varepsilon}(t) = \frac{m(t)}{K_p}$$

Для зменшення помилки при паруванні заданого збурювання $f(t)$ необхідно збільшувати коефіцієнт підсилення регулятора K_p .

Б) Інтегруючий закон регулювання (І - закон)

$$T_c \dot{\bar{m}} = \bar{\varepsilon} \quad \text{або} \quad m(t) = \int_0^t \frac{1}{T_c} \varepsilon(t) dt .$$

Для цього закону швидкість зміни РФ пропорційна помилці регулювання $\varepsilon(t)$. Чим більше помилка, тим більше швидкість зміни РФ. З аналізу математичного вираження закону видно, що РФ перестане змінюватися тільки в тому випадку, якщо помилка регулювання дорівнює нулю:

$$\dot{\bar{m}}(t) = 0 \quad \text{тільки якщо} \quad \bar{\varepsilon}(t) = 0 .$$

Тобто регулятор нараджує вплив до повного усунення помилки регулювання.

В) Пропорційно інтегруючий закон регулювання (ПІ - закон)

$$m(t) = K_P \varepsilon(t) + K_I \int_0^t \varepsilon(t) dt$$

Цей закон регулювання містить як пропорційну, так і інтегруючу складову. Параметри регулятора вибирають так:

- на початковому етапі регулювання працює ПІ-складова, забезпечуючи швидке усунення помилки;
- на кінцевому етапі працює І-складова, забезпечуючи нарощування впливу до повного усунення помилки.

Г) Ускладнені закони регулювання

При управлінні складним об'єктом може знадобитися управління, що може «передбачати» розвиток подій, тобто випереджувати по фазі самі події. Такими властивостями володіють складові диференціюючого закону регулювання.

$$m(t) = K_P \varepsilon(t) + K_I \int_0^t \varepsilon(t) dt + K_D \dot{\varepsilon}(t) .$$

В Д-законі враховується інформація про швидкість зміни помилки регулювання $\dot{\varepsilon}(t)$. З'являється додатковий регулюючий вплив, що прискорює процес усунення помилки, якщо $\dot{\varepsilon}(t) > 0$, і забезпечує додаткове гальмування процесу, якщо $\dot{\varepsilon}(t) < 0$.

На практиці можуть застосовуватися і більш складні закони регулювання, що забезпечують подвійне інтегрування помилки:

$$m(t) = K_{\Pi} \varepsilon(t) + K_{II} \int_0^t \int_0^t \varepsilon(t) dt + K_{Д} \dot{\varepsilon}(t) - \text{ПІ}^2\text{Д закон регулювання,}$$

чи, що враховує зміну прискорення помилки:

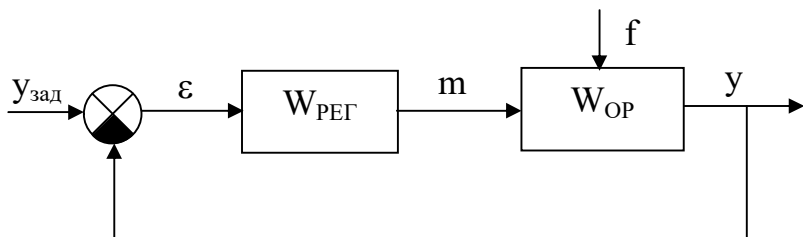
$$m(t) = K_{\Pi} \varepsilon(t) + K_{II} \int_0^t \varepsilon(t) dt + K_{Д1} \dot{\varepsilon}(t) + K_{Д2} \ddot{\varepsilon}(t) - \text{ПІДД}^2 \text{ закон регулювання.}$$

Вибір закону регулювання повинний бути обґрунтованим і відповідати поставленим задачам. Ускладнення закону приводить до застосування додаткових елементів у регуляторі, додаткових витрат енергії, збільшенню вартості і зниженню надійності.

3 Вплив властивостей ОР на структуру регулятора.

Структура регулятора визначаються не тільки вимогами до якості регулювання, але й властивості самого об'єкта. Як ми вже відзначали, однієї з основних завдань автоматики є забезпечення стійкості процесу регулювання. Досліджуємо структуру регулятора, що забезпечує стійке керування різними об'єктами.

Загальна функціональна схема замкнутої АС має вигляд:



Характеристичне рівняння замкнутої САР:

$$1 + W_{PA3} (p) = 0 \Rightarrow 1 + W_{PEГ} (p) \cdot W_{OP} (p) = 0 .$$

Представимо передатну функцію ОУ у виді: $W(p) = \frac{A(p)}{L(p)} .$

Тоді характеристичне рівняння буде:

$$1 + W_{PEГ} (p) \cdot \frac{A(p)}{L(p)} = L(p) + W_{PEГ} (p) \cdot A(p) .$$

Замкнута АС буде структурно стійкою, якщо передатна функція регулятора містить необхідні компоненти стійкості.

Приклад: нехай передатна функція ОУ являє собою хитливу динамічну ланки 3-го порядку.

$$W(p) = \frac{1}{Tp^3}.$$

Характеристичне рівняння замкнутої САР:

$$1 + W_{PEG} \cdot \frac{1}{Tp^3} = 0 \Rightarrow Tp^3 + W_{PEG} = 0.$$

Характеристичне рівняння системи третього порядку в загальному виді:

$$a_0 p^3 + a_1 p^2 + a_2 p + a_3 = 0$$

Відповідно до критерію Гурвиця АС 3-го порядку стійка, якщо при позитивних коефіцієнтах характеристичного рівняння добуток середніх коефіцієнтів рівняння більше добутку крайніх. Таким чином, для стійкого керування передатна функція регулятора повинна містити усі відсутні компоненти характеристичного рівняння загального виду:

$$W_{PEG}(p) = \frac{m(p)}{\varepsilon(p)} = a_1 p^2 + a_2 p + a_3.$$

Отже:

$$m = a_1 \ddot{\varepsilon} + a_2 \dot{\varepsilon} + a_3 \varepsilon.$$

Закон регулювання Д²ДП.

Крім того, параметри регулятора повинні бути ув'язані з параметрами ОУ.

Застосування КП для формування складних законів регулювання.

Найпростіші закони регулювання мають істотні недоліки. П -закон регулювання володіє статизмом вже в силу своєї природи. І - закон має низькі динамічні можливості. Тому на практиці застосовують більше складні закони керування ПІ, ПІД й ін.

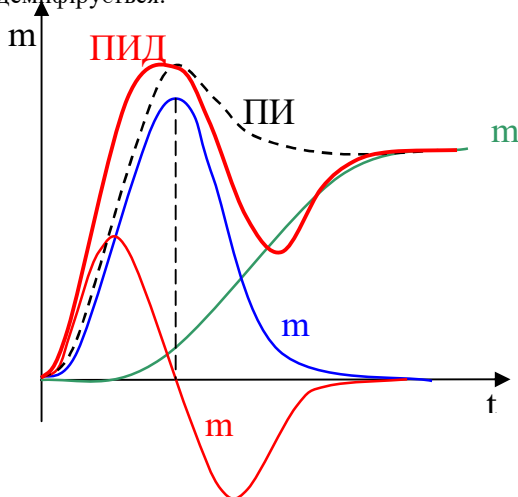
1. Застосування П- складової закону регулювання забезпечує високі динамічні властивості (висока швидкодія) АС, тому що формує надлишковий регулюючий вплив на початковому етапі і його попереднє зменшення на кінцевому етапі регулювання.

2. Застосування І- складової закону регулювання забезпечує гарні статичні показники АС, тому що формує нарощування регулюючого впливу при наявності сигналу неузгодженості. Ніж більше високий порядок астатизму потрібно забезпечити, тим більше високий порядок інтегруючої складової потрібно включати в закон регулювання

3. Застосування Д- складової закону регулювання дозволяє підвищити стійкість АС і поліпшити динамічні властивості АС. Ніж менш стійкий об'єкт, тим більше високу похідну варто вводити в закон регулювання.

Для формування складних законів регулювання необхідне застосування спеціальних коригувальних пристроїв.

ПІД- закон дозволяє одержати кращу швидкодію АС за інших рівних умов. Тому що на початковому етапі регулювання, коли помилка наростає $\dot{\varepsilon} > 0$, регулятор формує додатковий регулюючий вплив $\overline{m}_d$. При цьому, чим швидше наростає помилка, тим більший вплив формує регулятор. На кінцевому етапі регулювання, коли величина помилки починає зменшуватися $\dot{\varepsilon} < 0$, регулятор формує додатковий гальмуючий вплив і процес інтенсивно демпфірується.



Такий коригувальний пристрій застосовується в сучасних електронних АС.

ВИСНОВОК: на лекції були розглянуті поняття синтезу АС з регуляторами, які працюють за П, І – законами управління. Показані переваги та недоліки цих автоматичних систем.

1. Теорія автоматичного управління. Практикум [Електронний ресурс] : навч. посіб. для студ. спеціальності 151 «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології» / Н.І. Бурау, Д.О. Півторак; КПІ ім. Ігоря Сікорського, 2021. – С 44-46.
https://ela.kpi.ua/bitstream/123456789/42076/1/TAU_praktykum.pdf

4. Висновки, урахування впливу воєнного стану.

Застосування властивостей астатизму системи при покращенні рівня прохідності військової техніки.

Розроблений в 2021 році німецькою оборонною компанією Rheinmetall роботизований наземний транспортний засіб Rheinmetall ACW з системою контролю двигуна та автоматичною коробкою перемикачів передач, дозволяє зберігати задану швидкість руху при переміщенні по пересічній місцевості з перепадами висоти нерівностей.



Для покращення роботи ходової частини та підвіски броньованої машини в складних умовах, реалізоване урахування вхідного східчастого сигналу швидкості.

Підвищена прохідність гусеничного шасі Rheinmetall ACW при зміні доріжних умов забезпечується астатизмом другого та третього рівня. Це дозволяє рухатися пересічною місцевістю з перепадами нерівностей без зміни швидкості.

Досягається дана можливість застосуванням ускладненого закону регулювання з використанням декількох І-складових закону. Це дозволяє досягти нульового показника в чисельнику передаточної функції, що описує динаміку роботи ходової частини броньованого автомобіля при зміні рівня та порядку вхідного сигналу, що описує зміну характеристик дорожнього покриття.

З наведеного лекційного матеріалу відомо, що таке запровадження збільшує вартість ходової частини за рахунок застосування ускладненого закону регулювання, проте це дозволяє виконувати бойові завдання, що в умовах відбиття Україною збройної агресії РФ є дуже актуальним.

Таким чином, питання що стосуються аналізу роботи автоматичної системи в автоматичній раннього виявлення надзвичайних ситуацій є актуальними в умовах збройної агресії РФ проти України.