

МЕТОДИКА ИДЕНТИФИКАЦИИ НЕТИПОВЫХ ЗВЕНЬЕВ СИСТЕМ РЕГУЛИРОВАНИЯ

В системах автоматического регулирования встречаются звенья, которые отличаются от типовых: неминимально-фазовые, неустойчивые, иррациональные, трансцендентные. Кроме того, в контурах регулирования могут встречаться различные автоматы (синхронные и асинхронные), микроконтроллеры, микропроцессоры и другие устройства определения передаточной функции которых, в некоторых случаях целесообразно производить экспериментальным путем [1]. Для этого на вход устройства подается единичное скачкообразное возмущение, при котором на выходе имеет некоторый переходной процесс $y(t)$. Считая $y(t)$ частным интегралом некоторого линейного дифференциального уравнения, аппроксимируем кривую переходного процесса суммой показательных функций:

$$y(t) = \sum_{i=1}^n C_i e^{p_i t}, \quad (1)$$

где p_i – корни характеристического уравнения звена.

$$N(p) = a_0 p^n + a_1 p^{n-1} + \dots + a_n = 0. \quad (2)$$

Подставляя, каждый корень в характеристическое уравнение, получим систему алгебраических уравнений:

$$\begin{cases} a_0 p_1^n + a_1 p_1^{n-1} + \dots + a_n = 0; \\ a_0 p_2^n + a_1 p_2^{n-1} + \dots + a_n = 0; \\ a_0 p_3^n + a_1 p_3^{n-1} + \dots + a_n = 0; \\ \dots \\ a_0 p_n^n + a_1 p_n^{n-1} + \dots + a_n = 0. \end{cases} \quad (3)$$

Воспользовавшись условием установившегося режима и решив систему (3), находим коэффициенты $a_0, a_1, a_2, \dots, a_n$.

Известно, что решение обыкновенного дифференциального уравнения представляется в виде:

$$y(t) = \sum_{i=1}^n C_i e^{p_i t} + y_v, \quad (4)$$

где y_v – вынужденная составляющая (установившееся значение).

Кроме того, по теореме разложения:

$$y(t) = \sum_{i=1}^n \frac{M(p_i)}{p_i N'(p_i)} e^{p_i t} + \frac{M(0)}{N(0)}, \quad (5)$$

где $M(p) = b_0 p^m + b_1 p^{m-1} + \dots + b_m$;

$$\frac{M(p)}{N(p)} = W(p);$$

$N'(p_i)$ - многочлен, который можно разложить на множители:

$$N'(p_i) = \prod_{\substack{j=k \\ j \neq i}}^n (p_j - p_i).$$

Сравнив (4) и (5), можно записать

$$y_v = \frac{M(0)}{N(0)}, \quad (6)$$

$$C_i = \frac{M(p_i)}{p_i N'(p_i)}. \quad (7)$$

Откуда,

$$M(p_i) = C_i p_i N'(p_i) = b_0 p_i^m + b_1 p_i^{m-1} + \dots + b_m. \quad (8)$$

Записав (8) для каждого из корня, получим систему уравнений:

$$\begin{cases} b_0 p_1^m + b_1 p_1^{m-1} + \dots + b_m = C_1 p_1 (p_1 - p_2)(p_1 - p_3) \dots (p_1 - p_n); \\ b_0 p_2^m + b_1 p_2^{m-1} + \dots + b_m = C_2 p_2 (p_2 - p_1)(p_2 - p_3) \dots (p_2 - p_n); \\ b_0 p_3^m + b_1 p_3^{m-1} + \dots + b_m = C_3 p_3 (p_3 - p_1)(p_3 - p_2) \dots (p_3 - p_n); \\ \dots \\ b_0 p_n^m + b_1 p_n^{m-1} + \dots + b_m = C_n p_n (p_n - p_1)(p_n - p_2) \dots (p_n - p_{n-1}). \end{cases} \quad (9)$$

Решение системы (9) дает коэффициенты b_0, b_1, \dots, b_m многочлена $M(p)$.

Таким образом, из (3) и (9) определяются все коэффициенты искомой передаточной функции звена:

$$W(p) = \frac{b_0 p^m + b_1 p^{m-1} + \dots + b_m}{a_0 p^n + a_1 p^{n-1} + \dots + a_n},$$

где $m \leq n$.

Описанная методика применялась для нахождения передаточной функции защиты от буксования, которая позволяет не только обнаружить буксование, но и сформировать сигнал пропорциональный скорости избыточного скольжения колес.

На рис. 1 показана экспериментальная кривая переходного процесса на выходе защиты при скачкообразном входном возмущении. По методу наименьших квадратов найдено аппроксимирующее выражение переходной характеристики:

$$y(t) = 3,87 - 3,88^{-34,483t}.$$

Коэффициенты характеристического уравнения:

$$b_0 = C_1 p_1 = 133,79;$$

$$a_1 = \frac{b_0}{y_n} = 34,527;$$

$$a_0 = -\frac{a_1}{p_1} = 1,0013,$$

позволяют записать передаточную функцию защиты от буксования:

$$W(p) = \frac{3,87}{0,029 p + 1}.$$

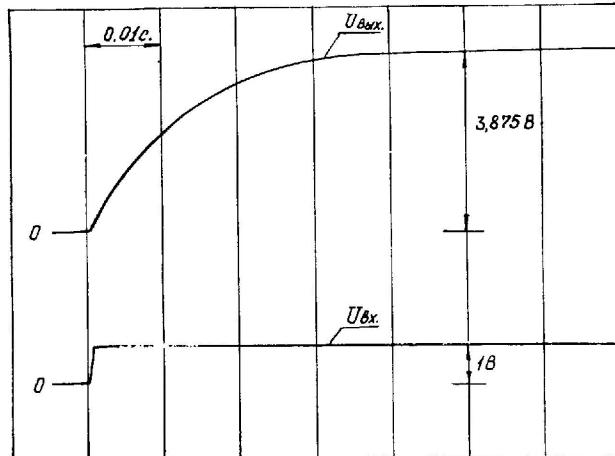


Рисунок 1 – Экспериментальная кривая переходного процесса на выходе защиты при скачкообразном входном возмущении

Литература

- Л.Левин Методы решения технических задач с использованием аналоговых вычислительных машин. – Москва, изд. «Мир» 1966 г, 415 с.
- Бронштейн И. Семеняев К.Справочник по математике для инженеров и учащихся вузов. – Москва, 1962.