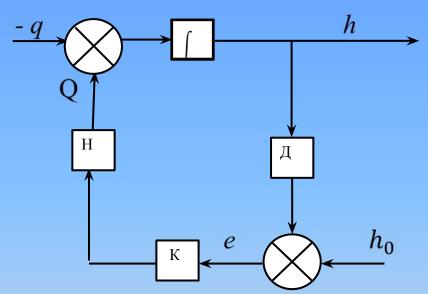
Лекция 6

Динамические звенья и преобразование структурных схем

Басқару жүйесінің структуралық схемасы келесідей болады.



Систему управления можно разбить на *блоки*, имеющие вход и выход (объект, регулятор, привод, измерительная система).

На них каждый элемент изображается в виде прямоугольника.

$$X(p)$$
 $W(p)$ $Y(p)$

1. Типовые динамические звенья

1.1. Идеальный (безынерционный) усилитель.

$$y(t) = kx(t)$$

$$W(p) = k$$
.

Строго говоря, он не является динамическим звеном, поскольку изменение выхода происходит мгновенно, сразу вслед за изменением входа.

1.2. Апериодическое эвено

$$T\frac{dy(t)}{dt} + y(t) = kx(t)$$

$$W(p) = \frac{k}{Tp+1}.$$

Здесь k — безразмерный коэффициент, а T > 0 — постоянная, которая называется *постоянной времени* звена. Постоянная времени измеряется в секундах и характеризует *инерционность* объекта, то есть скорость его реакции на изменение входного сигнала.

1.3. Идеальное дифференцирующее звено

$$y(t) = k \frac{dx(t)}{dt}$$

$$W(p) = k \cdot p$$

Дифференцирующее звено дает на выходе производную входного сигнала.

Дифференцирующее звено реагирует не на изменение самой входной величины, а на изменение ее производной.

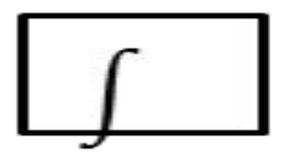
С его помощью можно ускорить реакцию системы.

1.4. Инерционное дифференцирующее звено

$$T\frac{dy(t)}{dt} + y(t) = k\frac{dx(t)}{dt}$$

$$W(p) = \frac{kp}{Tp+1}.$$

Фактически это последовательное соединение идеального дифференцирующего и апериодического звеньев.



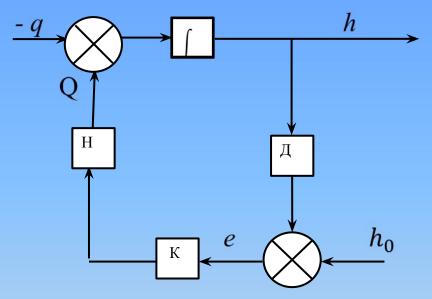
2. Правила структурного преобразования

Исследования систем управления проводятся с использованием передаточных функций.

Для построения передаточной функции системы ее структурную схему необходимо преобразовать в один блок с известной передаточной функцией.

Для этого используют *структурные* преобразования.

Басқару жүйесінің структуралық схемасы келесідей болады.



В изображениях по Лапласу для параллельного соединения получаем

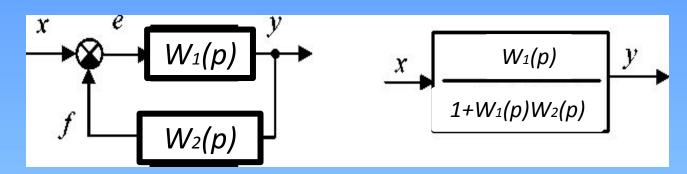
$$Y(p) = Y_1(p) + Y_2(p) = W_1(p) X(p) + W_2(p) X(p) = [W_1(p) + W_2(p)]X(p),$$

а для последовательного

$$Y(p) = W_2(p) Y_1(p) = W_1(p) W_2(p) X(p)$$
.

Для контура с отрицательной обратной связью

имеем



$$Y(p) = W_1(p) E(p) .$$

$$E(p) = X(p) - F(p) = X(p) - W_2(p)Y(p)$$
.

$$Y(p) = W_1(p)[X(p) - W_2(p)Y(p)].$$

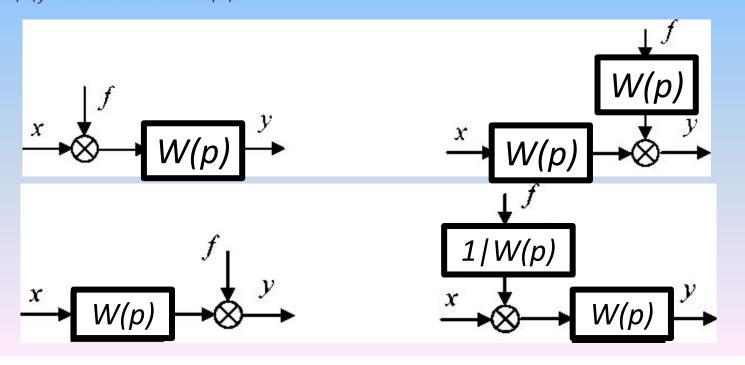
$$Y(p)[1+W_1(p) W_2(p)] = W_1(p) X(p).$$

$$Y(p) = \frac{W_1(p)}{1 + W_1 p(s)} X(p).$$

Если обратная связь — положительная (сигналы x и f складываются), в знаменателе будет стоять знак «минус»:

$$Y(p) = \frac{W_1(p)}{1 - W_1(p)W_2(p)}X(p).$$

Звено можно переносить через сумматор как вперед, так и назад.



Звено можно переносить также через точку разветвления:

