

Теория автоматического управления

Интегрирующие звенья

Идеальное интегрирующее звено

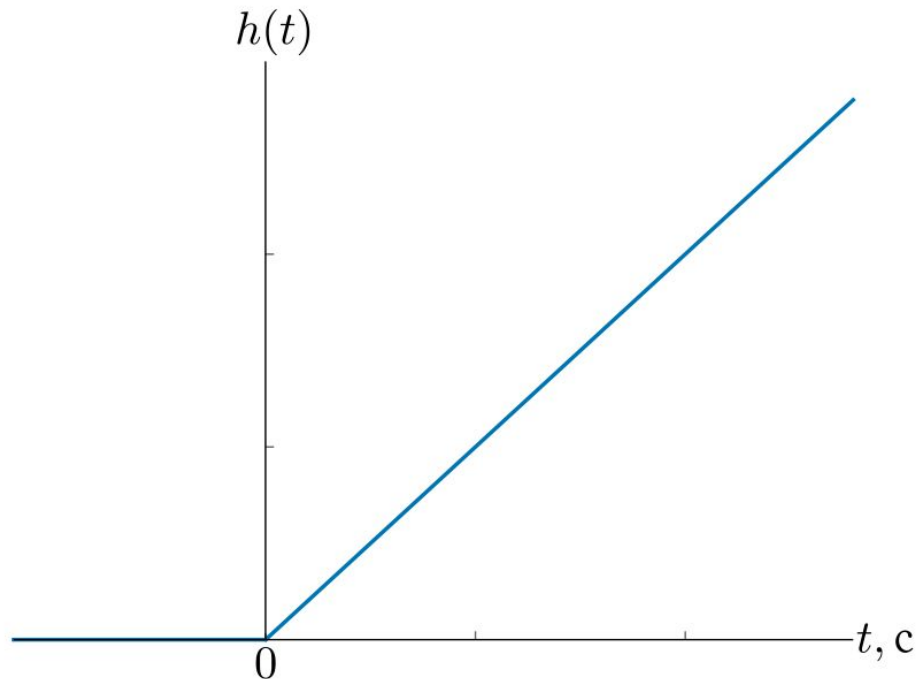
$$\text{Уравнение движения } \dot{y}(t) = kx(t)$$

Передаточная функция

$$w(p) = \frac{1}{p}$$

Переходная функция

$$h(t) = kt$$

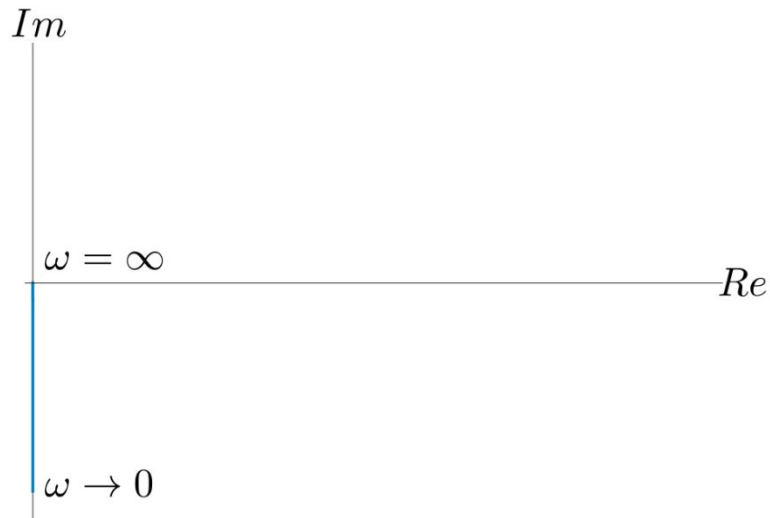


Идеальное интегрирующее звено

$$\text{Уравнение движения } \dot{y}(t) = kx(t)$$

Частотная передаточная
функция

$$W(j\omega) = -j\frac{1}{\omega}$$



Идеальное интегрирующее звено

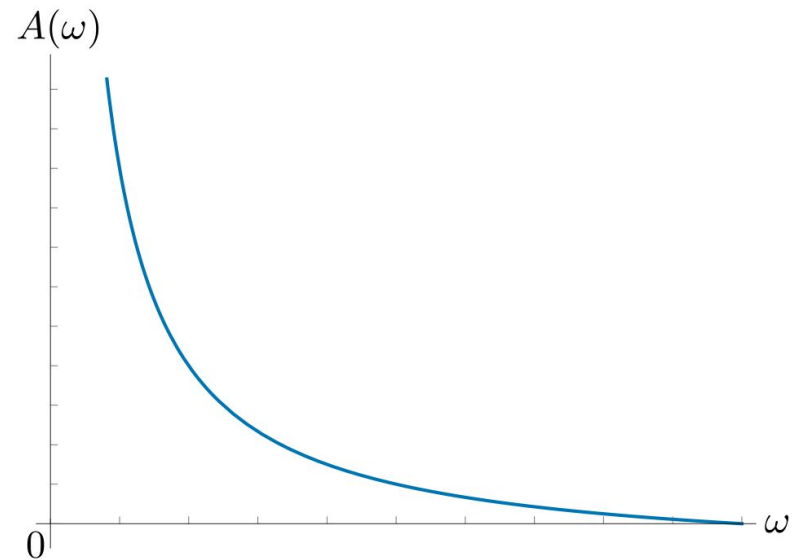
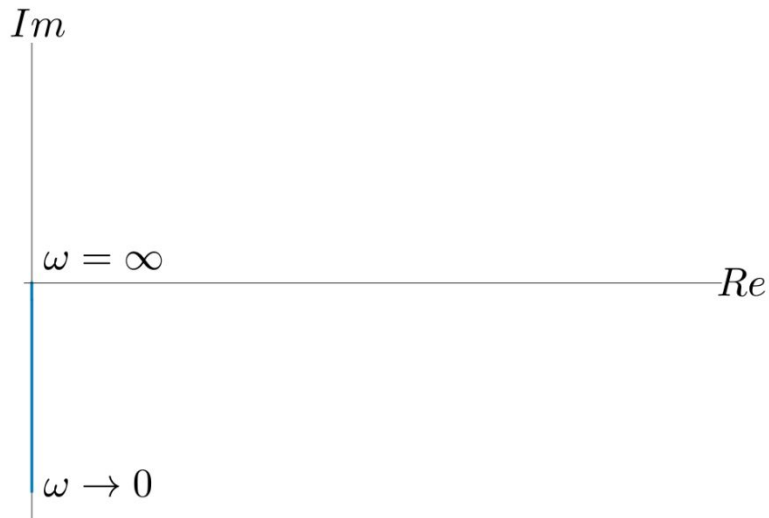
$$\text{Уравнение движения } \dot{y}(t) = kx(t)$$

Частотная передаточная
функция

$$W(j\omega) = -j\frac{1}{\omega}$$

АЧХ и ФЧХ

$$A(\omega) = \frac{k}{\omega},$$
$$\psi(\omega) = -\frac{\pi}{2}$$

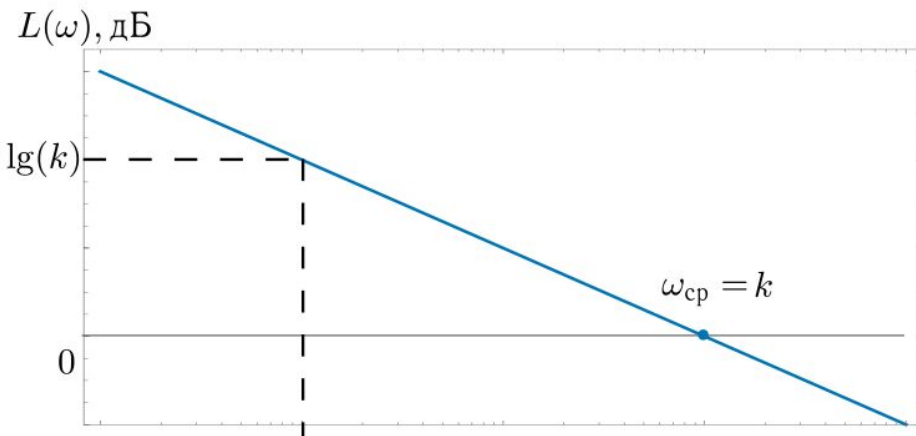


Идеальное интегрирующее звено

$$\dot{y}(t) = kx(t)$$

ЛАЧ
X

$$L(\omega) = 20 \lg k - 20 \lg \omega$$

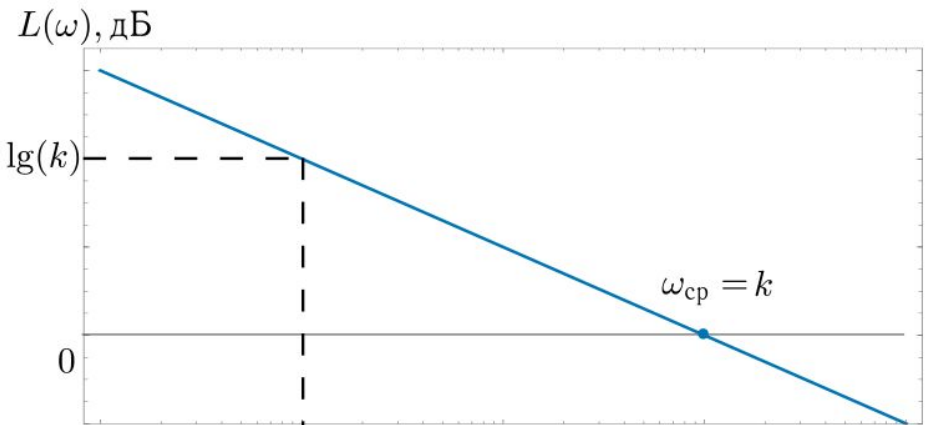


Идеальное интегрирующее звено

$$\text{Уравнение движения } \dot{y}(t) = kx(t)$$

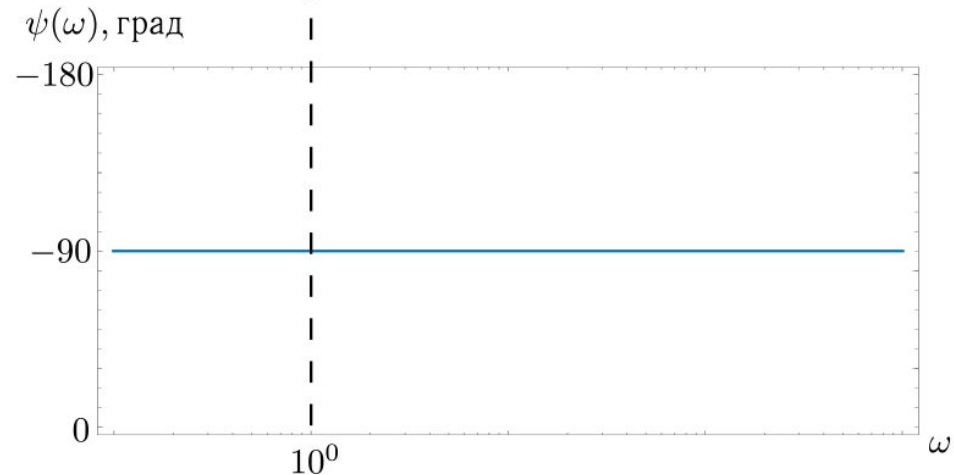
ЛАЧ
X

$$L(\omega) = 20 \lg k - 20 \lg \omega$$



ЛФЧ
X

$$\psi(\omega) = -\frac{\pi}{2}$$



Идеальное интегрирующее звено

Примеры

- Гидравлический демпфер
- Электронный интегратор

Интегрирующее звено с замедлением

Уравнение движения $T\ddot{y}(t) + y(t) = kX(t)$

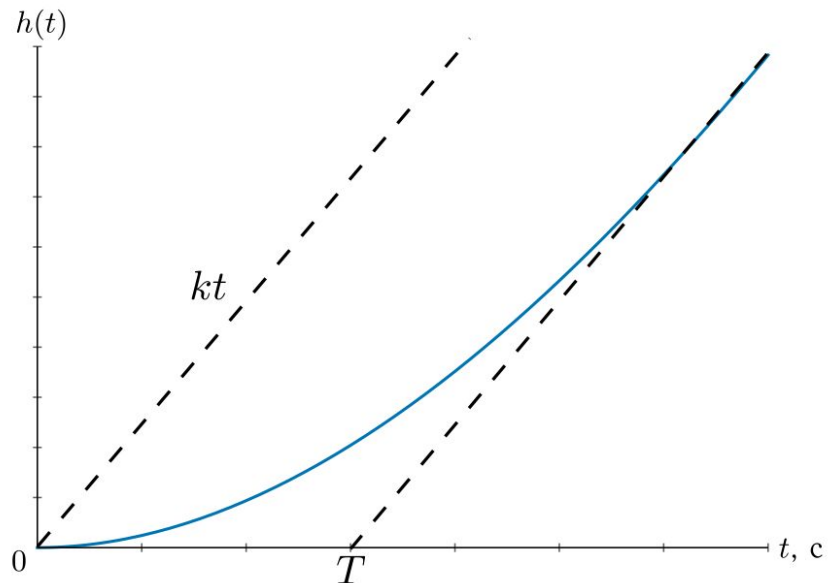
T – постоянная времени

Передаточная функция

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

Переходная функция

$$h(t) = k(t - T(1 - e^{-t/T}))1(t)$$

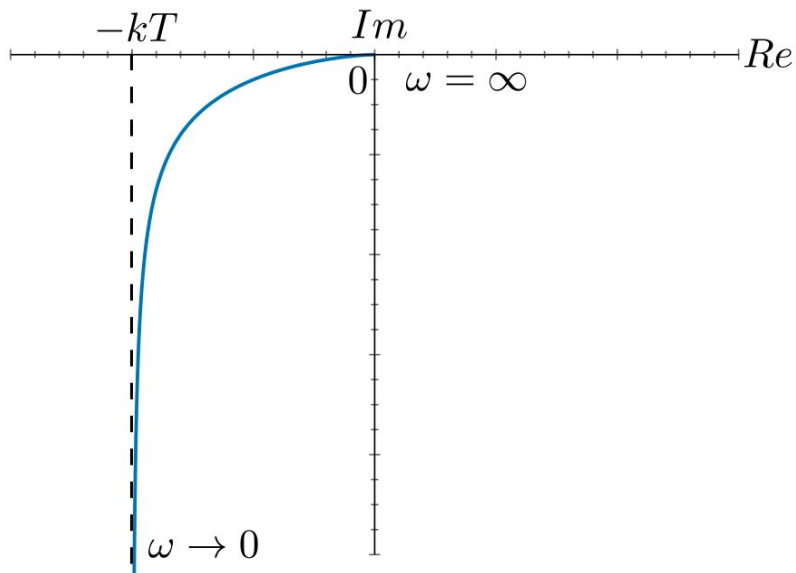


Интегрирующее звено с замедлением

$$\text{Уравнение движения } T\ddot{y}(t) + y(t) = kX(t).$$

Частотная передаточная
функция

$$W(j\omega) = \frac{k}{j\omega(1 + j\omega T)}$$

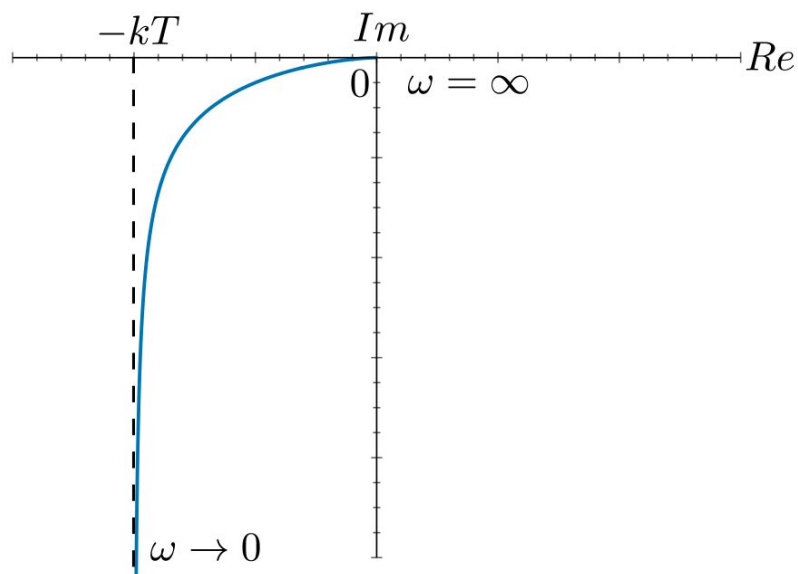


Интегрирующее звено с замедлением

$$\text{Уравнение движения } T\ddot{y}(t) + y(t) = kX(t).$$

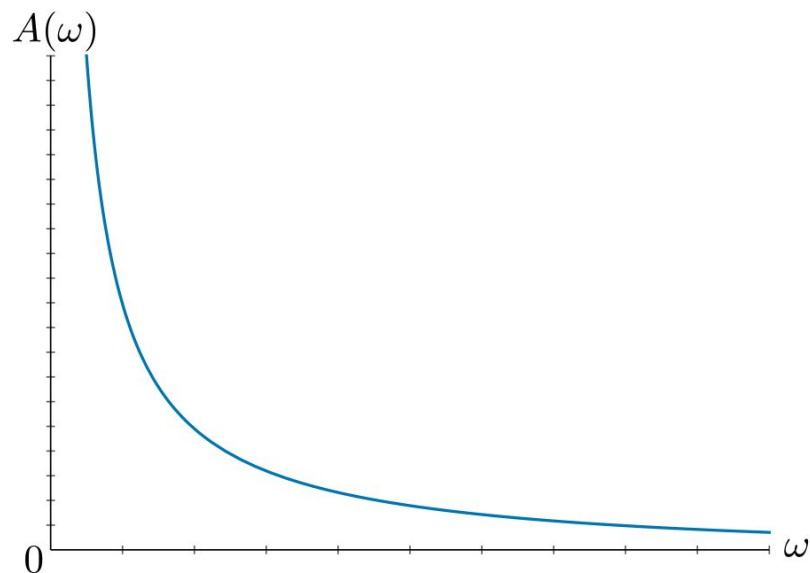
Частотная передаточная функция

$$W(j\omega) = \frac{k}{j\omega(1 + j\omega T)}$$



АЧХ и ФЧХ

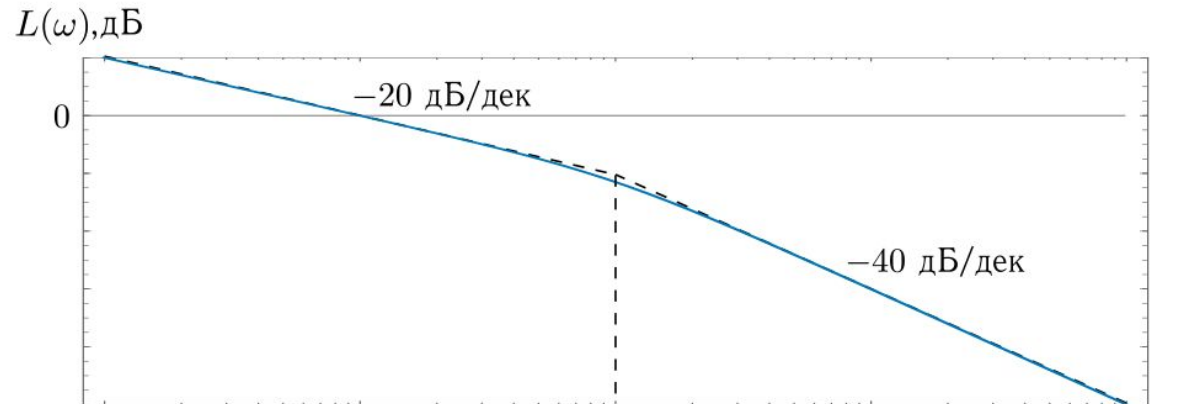
$$A(\omega) = \frac{k}{\omega\sqrt{1 + \omega^2 T^2}},$$
$$\psi(\omega) = -\frac{\pi}{2} - \text{arctg } \omega T$$



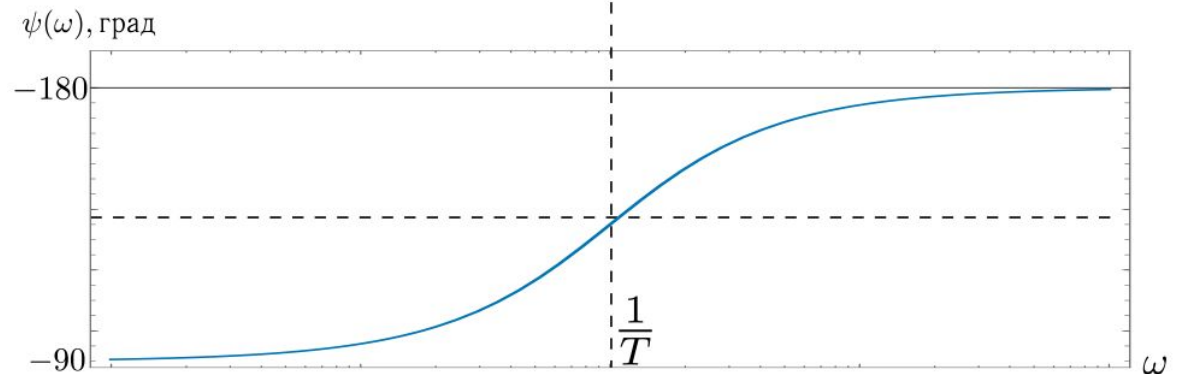
Интегрирующее звено с замедлением

$$T\ddot{y}(t) + y(t) = kX(t)$$

ЛАЧ
X



ЛФЧ
X



Интегрирующее звено с замедлением

Примеры

- Двигатель
- Демпфер
- Серводвигатель

Изодромное звено

Уравнение движения $\dot{y}(t) = k_1 \dot{x}(t) + kx(t)$

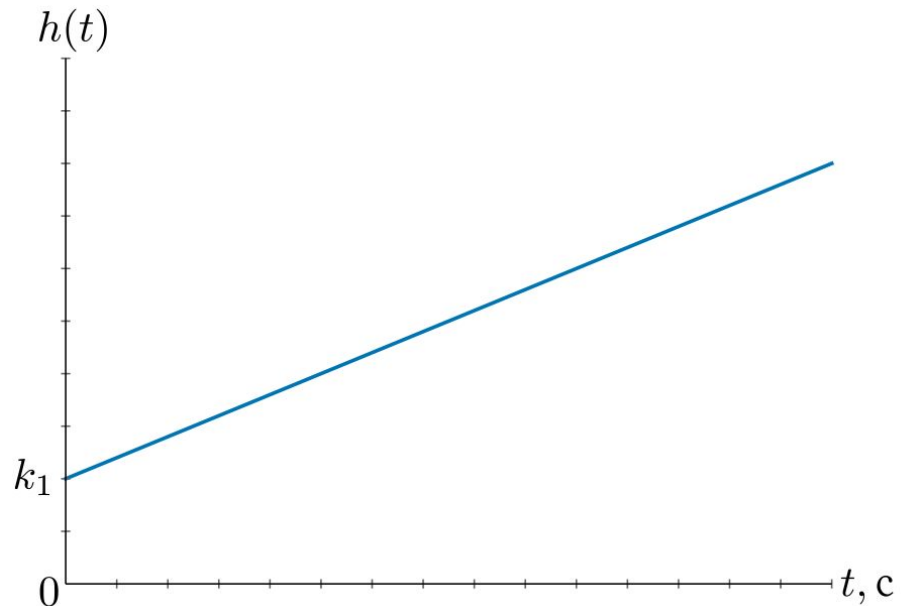
Передаточная функция

$$W(p) = \frac{k}{p} + k_1 = \frac{k(1 + T_p)}{p},$$

$T = \frac{k_1}{k}$ — постоянная времени

Переходная функция

$$h(t) = (kt + k_1)1(t)$$



Изодромное звено

Уравнение движения $\dot{y}(t) = k_1 \dot{x}(t) + kx(t)$

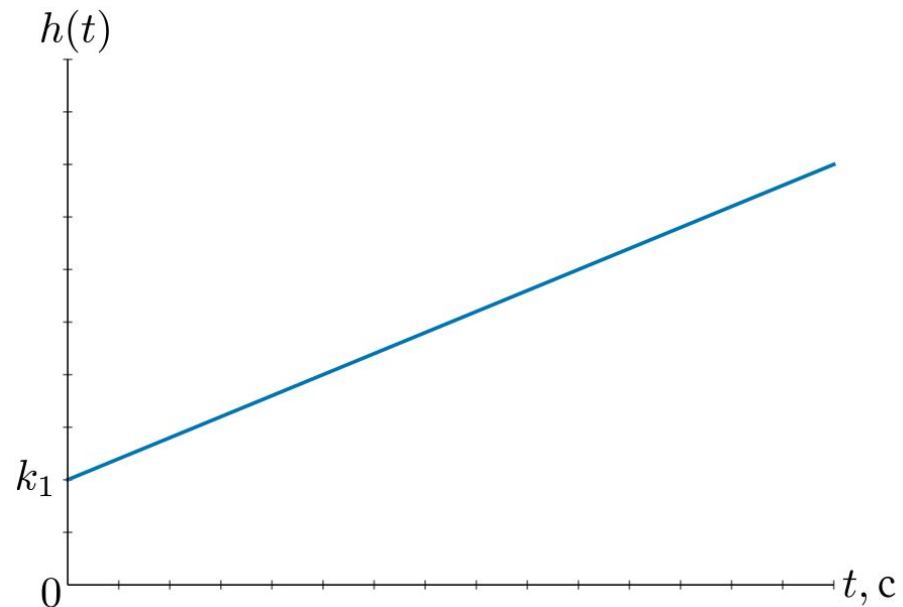
Передаточная функция

$$W(p) = \frac{k}{p} + k_1 = \frac{k(1 + T_p)}{p},$$

$T = \frac{k_1}{k}$ — постоянная времени

Переходная функция

$$h(t) = (kt + k_1)1(t)$$

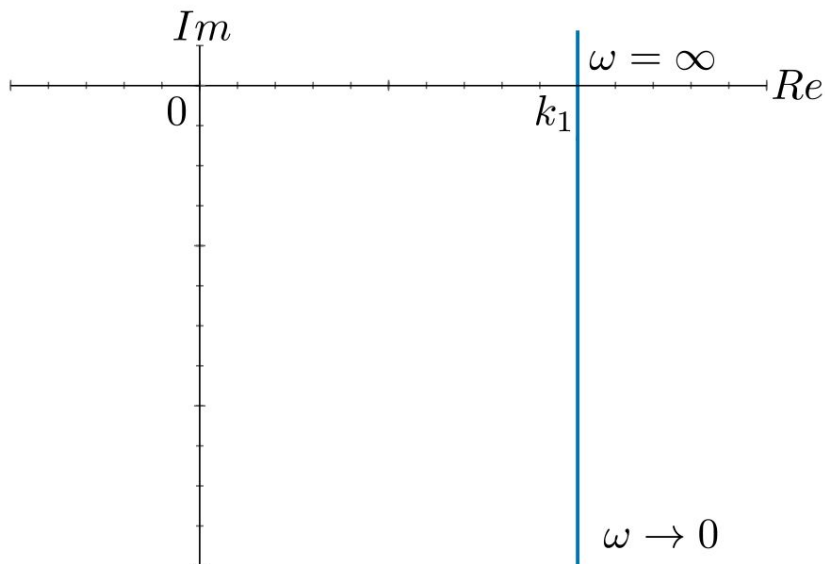


Изодромное звено

$$\text{Уравнение движения } \dot{y}(t) = k_1 \dot{x}(t) + kx(t)$$

Частотная передаточная
функция

$$W(j\omega) = \frac{k}{j\omega} + k_1 = \frac{k(1 + j\omega T)}{j\omega}$$



Изодромное звено

$$\text{Уравнение движения } \dot{y}(t) = k_1 \dot{x}(t) + kx(t)$$

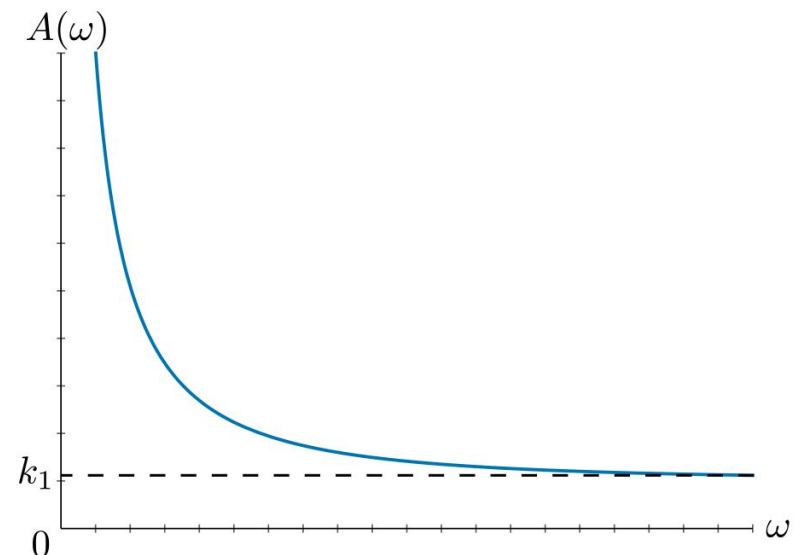
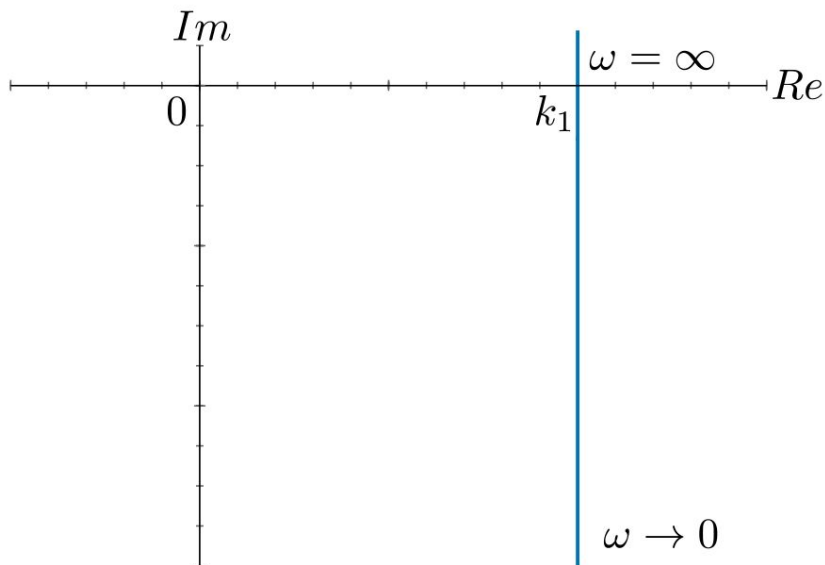
Частотная передаточная
функция

$$W(j\omega) = \frac{k}{j\omega} + k_1 = \frac{k(1 + j\omega T)}{j\omega}$$

АЧХ и ФЧХ

$$A(\omega) = \frac{k}{\omega} \sqrt{1 + \omega^2 T^2},$$

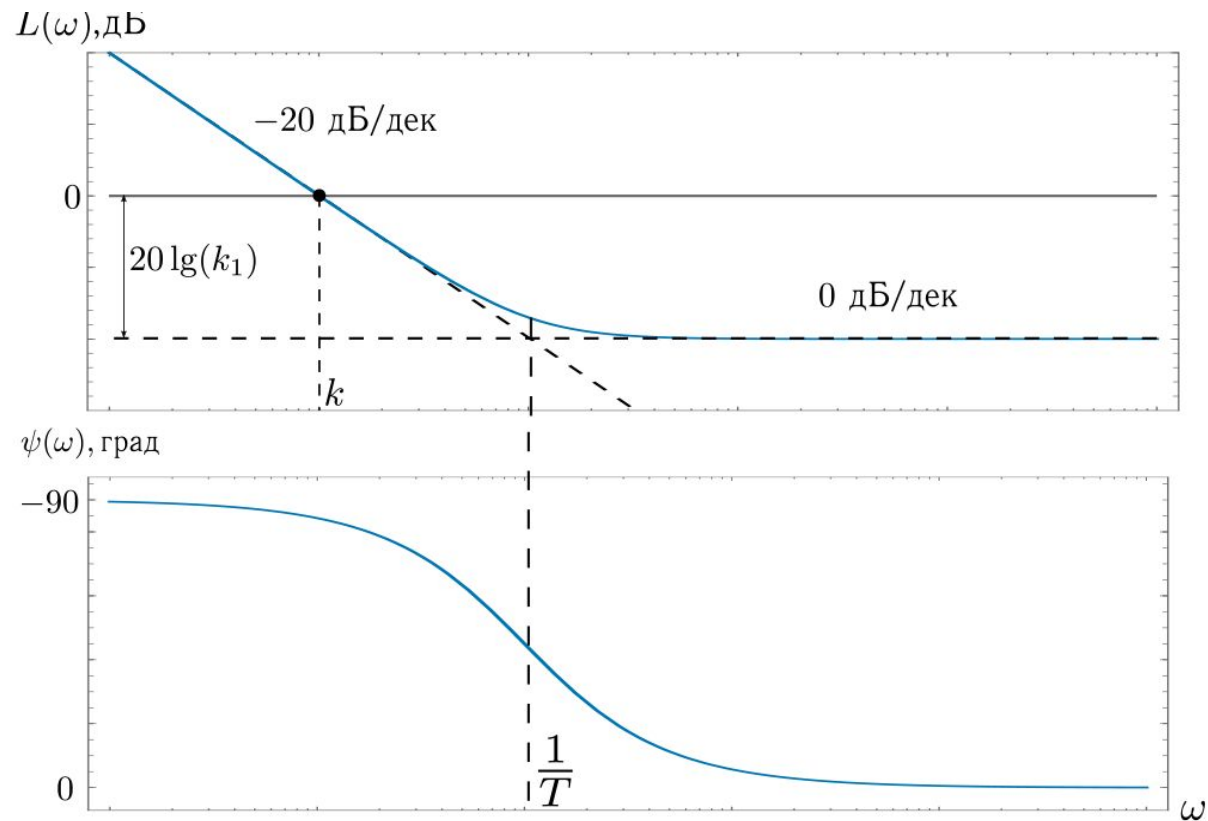
$$\psi(\omega) = \text{arctg } \omega T - \frac{\pi}{2}$$



Изодромное звено

$$\dot{y}(t) = k_1 \dot{x}(t) + kx(t)$$

ЛАЧ
X



ЛФЧ
X

Изодромное звено

Примеры

- Комбинация пружины и демпфера
- Операционный усилитель с RC-цепью в обратной связи