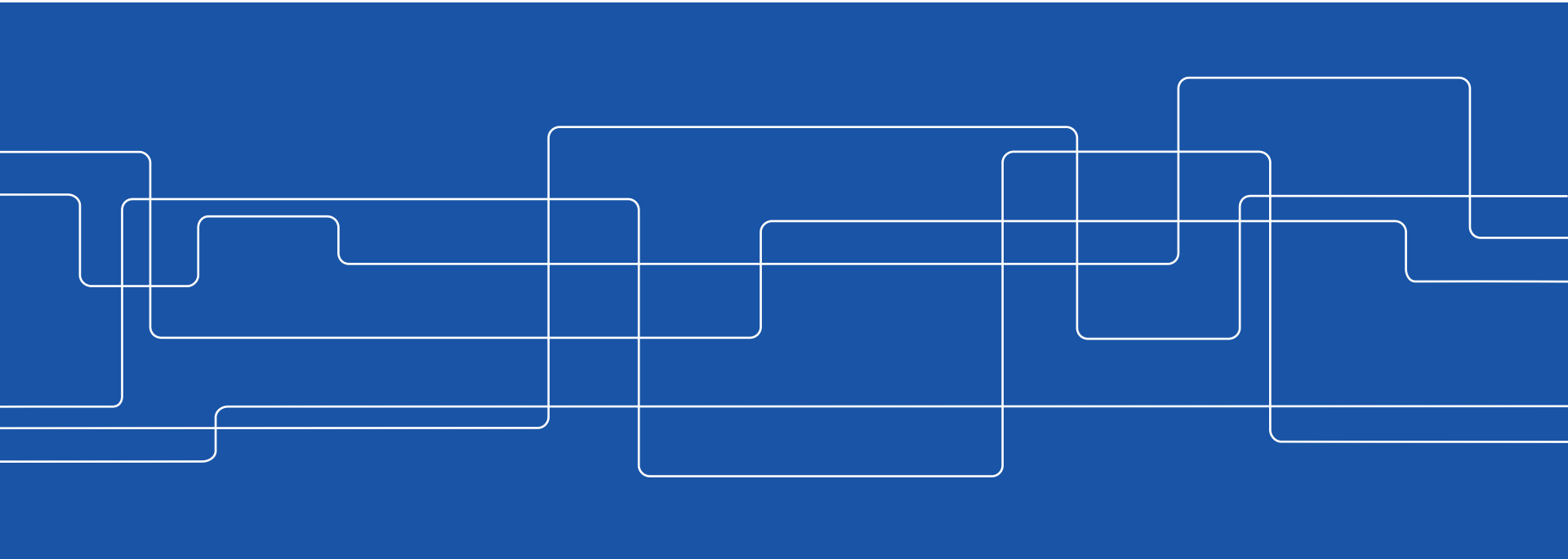


EL1000/1120/1110 Reglerteknik AK

Föreläsning 5: Stabilitetsmarginaler och kompensering





Kursinfo: Extra material

- Introduktion till Laplacetransformen:
<https://www.kth.se/social/upload/527ac1d0f276540a852d04e9/laplace3.pdf>
- Extra material om Nyquistkriteriet:
<https://www.kth.se/social/files/5468c221f276541a43a8b526/Nyquistkriteriet.pdf>
- Repetition av komplexa tal:
<https://www.kth.se/social/upload/4fce1a4df276543a98000012/komplexatal.pdf>



Kursinfo: Lab3

- Anmälningssystemet till Lab3 under bilda.kth.se aktiveras under dagen
- **Denna labb ska redovisas i par! Se till så du anmäler dig till samma tillfälle som din labbpartner**
- Ingen partner för Lab3? Använd kurshemsidan på KTH Social för att hittar partner!



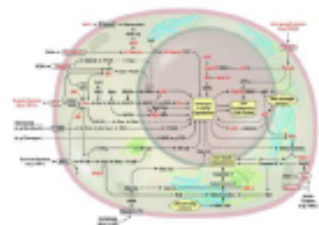
SURF-student på Caltech?



Summer Undergraduate Research Fellowships

- ✓ Vill du prova på att forska?
- ✓ Är du intresserad av reglerteknik?
- ✓ Är du ambitiös och initiativrik?
- ✓ Har du inget inplanerat nästa sommar?
- ✓ Är du nyfiken på Kalifornien?

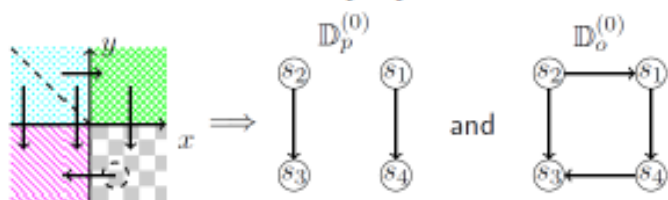
Systembiologi



Regulatordesign



Verifierbara styrsystem



Vi på avdelningen för reglerteknik vid skolan för elektro- och systemteknik har möjlighet att skicka 1-2 teknologer till *California Institute of Technology* (www.caltech.edu) i *Pasadena, Kalifornien*, under sommaren 2015.

Vi söker *teknologer* på KTH som är intresserade av forskning inom regler- och systemteknik, och vill spendera 10 veckor i en forskargrupp av högsta internationella klass. Anmäl intresse senast den **26 november 2014**. Intresserad eller vill veta mer?

Kontakta *Henrik Sandberg* (hsan@kth.se)
people.kth.se/~hsan/surf.html



Exempel på SURF-projekt

File I

Risk-Mitigated Optimal Power Flow with High Wind Penetration

An Aircraft Electric Power Testbed for Validating Automatically Synthesized Reactive Control Protocols

Robert Rogersten[†], Huan Xu^{*}, Necmiye Ozay^{*}, Ufuk Topcu[‡], and Richard M. Murray^{*}

[†]KTH Royal Inst. of Tech.
rrog@kth.se

^{*}California Inst. of Tech.
{mumu, necmiye, murray}
@cds.caltech.edu

[‡]University of Pennsylvania
utopcu@seas.upenn.edu

ABSTRACT

Modern aircraft increasingly rely on electric power for subsystems that have traditionally run on mechanical power. The complexity and safety-criticality of aircraft electric power systems have therefore increased, rendering the design of these systems more challenging. This work is motivated by the potential that correct-by-construction reactive controller synthesis tools may have in increasing the effectiveness of the electric power system design cycle. In particular, we have built an experimental hardware platform that captures some key elements of aircraft electric power systems within a simplified setting. We intend to use this platform for validating the applicability of theoretical advances in correct-by-construction control synthesis and for studying implementation-related challenges. We demonstrate a

reconfigure the contactors to react to faults and modes of operation, the system uses control logic that can sense system conditions and environmental conditions under which the system operates. The electric power system, therefore, includes voltage and current sensors connected to the control logic. In current practice, the control logic is often designed by hand, resulting in lengthy design and verification cycles. As an alternative approach, [11] and [12] explored the application of correct-by-construction reactive controller synthesis techniques.

In this paper, we report on our recently developed simulation models and a hardware testbed for validating reactive controllers synthesized using **TuLiP** [11], a temporal logic planning toolbox, in order to investigate the validity of the assumptions made in controller synthesis. **TuLiP** is a collection of Python-based code used for automatic syn-

*Abstract—*It poses new challenges inherent variability in the operation of the services. We consider the primary energy reserves from conventional services. The power flow (OPF) of spinning reserves and a chance that compensates OPF with energy optimal control using the topology then extend the function of storage results of the case and suggest a

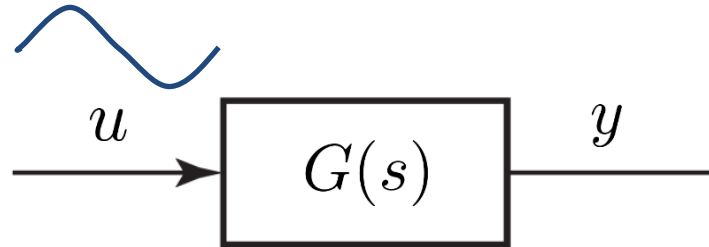
*Abstract—*V channel, loss of resending until it is successful and the fragmenel. We examine minimizes the for non-decreasing size dependent failure probability be fragmented optimal fragmentation size approach sizes. We also transfer time the penalty of



Dagens program

- Frekvenssvar och Bodediagram (repetition, slides)
- Bodediagram för system med komplexa poler (slides)
- Stabilitetsmarginaler (tavlan)
 - Amplitudmarginal
 - Fasmarginal
- Specifikation av prestanda i tids- och frekvensplanet (tavlan)
- Regulatorsyntes ("konstruera $F(s)$ ") via kompensering i frekvensplanet (tavlan)

Frekvensbeskrivning



- $u(t) = \sin(\omega t)$ ger, efter insvängning,

$$y(t) = |G(i\omega)| \sin(\omega t + \phi) ; \quad \phi = \arg G(i\omega)$$

- $G(i\omega)$ kallas *frekvenssvaret*
- Grafisk presentation av $G(i\omega)$:
 - I. Amplitud och fas var för sig $\Rightarrow$ *Bodediagram*
 - II. I komplexa talplanet $\Rightarrow$ *Nyquistdiagram*

Bodediagram – Allmänt

$$G(s) = \frac{K(1 + \frac{s}{z_1}) \cdots (1 + \frac{s}{z_m})}{s^p(1 + \frac{s}{p_1}) \cdots (1 + \frac{s}{p_n})}$$

- Amplitudkurva:

$$\log|G| = \log|K| + \frac{1}{2} \log(1 + \frac{\omega^2}{z_1^2}) + \dots - p \log\omega - \frac{1}{2} \log(1 + \frac{\omega^2}{p_1^2}) + \dots$$

- Asymptotiskt:

- små ω : linje med lutning $-p$
- $\omega = -z_i$: lutningen ändras $+1$ (brytpunkt)
- $\omega = -p_i$: lutningen ändras -1 (brytpunkt)
- stora ω : lutning $m - p - n$

Bodediagram – Allmänt

- Faskurva:

$$\arg G(i\omega) = \arg K + \operatorname{atan}\frac{\omega}{z_1} + \dots - p \cdot 90^\circ - \operatorname{atan}\frac{\omega}{p_1} - \dots$$

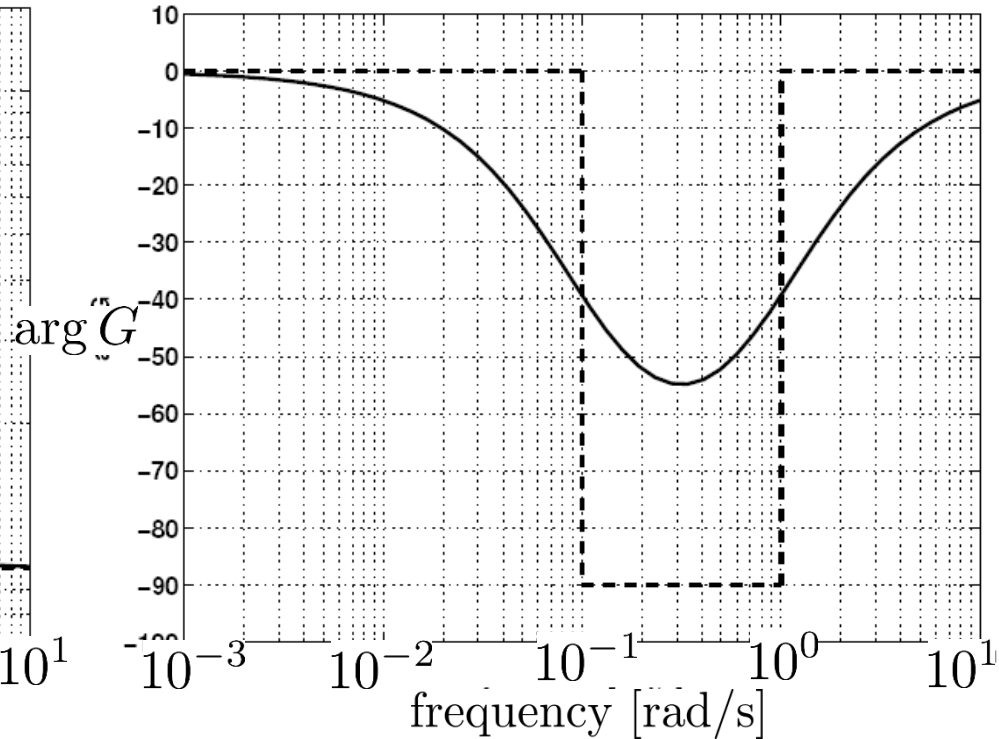
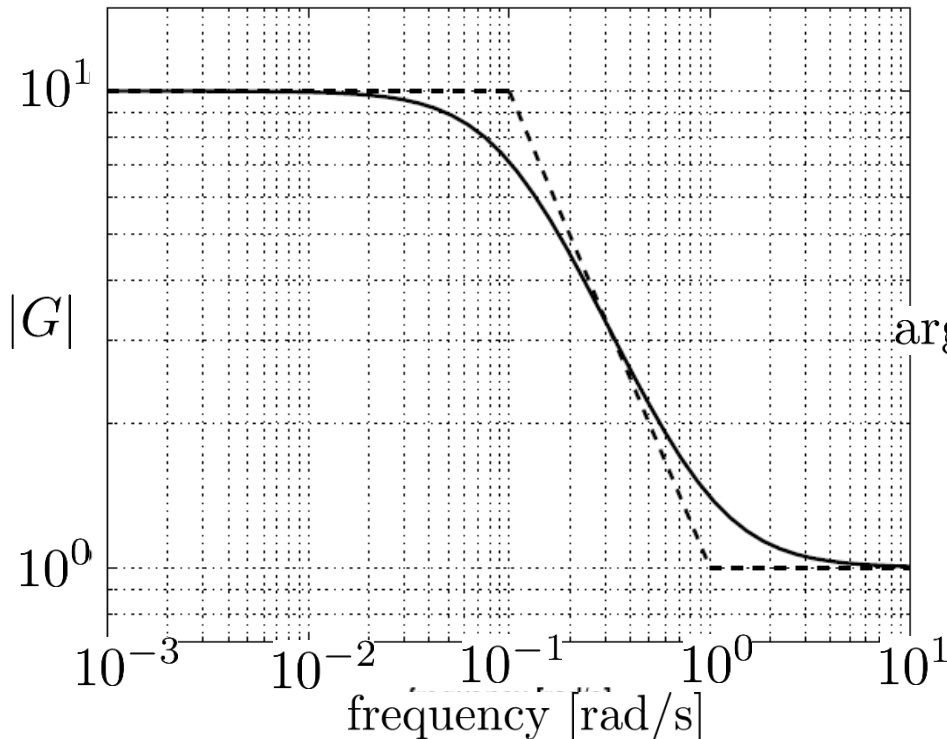
- asymptotiskt:

- små ω : $\arg G = -p \cdot 90^\circ$.
- $\omega = z_i$: fasen ändras med $+90^\circ$. (brytpunkt)
- $\omega = p_i$: fasen ändras med -90° . (brytpunkt)
- stora ω : $\arg G = (m - p - n) \cdot 90^\circ$.

Bodediagram – Exempel $G(s) = 10 \frac{1 + s}{1 + s/0.1}$

Brytpunkter: $-p_1 = 0.1$ (bryter ner -1), $-z_1 = 1.0$ (bryter upp +1)

$$\log |G(i\omega)| = \log 10 + \frac{1}{2} \log (1 + \omega^2) - \frac{1}{2} \log \left(1 + \frac{\omega^2}{0.1^2} \right)$$



Bodediagram – Komplexa poler

- System med komplexa poler:

$$G(s) = \frac{\omega_0^2}{s^2 + 2\zeta\omega_0 s + \omega_0^2}, \quad \text{poler : } s_{1,2} = -\omega_0 \left(\zeta \pm \sqrt{\zeta^2 - 1} \right)$$

- Frekvenssvaret:

$$G(i\omega) = \frac{1}{\left(\frac{i\omega}{\omega_0}\right)^2 + 2\zeta\frac{i\omega}{\omega_0} + 1} = \frac{1}{1 - \left(\frac{\omega}{\omega_0}\right)^2 + i2\zeta\frac{\omega}{\omega_0}}$$

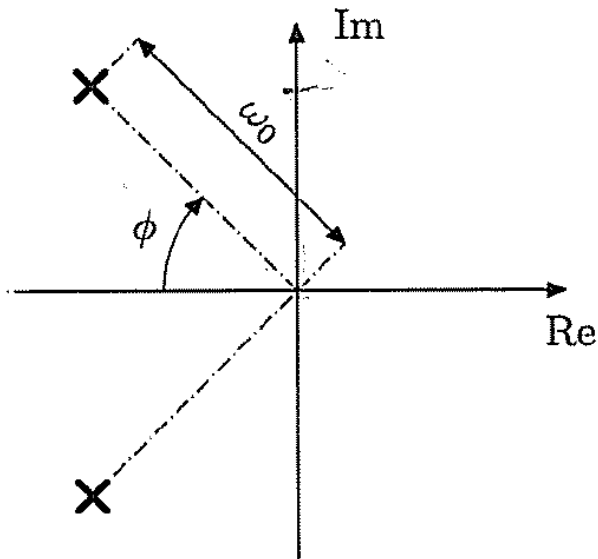
- Amplitud:

$$|G| = 1 / \sqrt{\left(1 - \left(\frac{\omega}{\omega_0}\right)^2\right)^2 + 4\zeta^2\left(\frac{\omega}{\omega_0}\right)^2}$$

- ★ små ω : $|G| \approx 1$.
- ★ stora ω : $|G| \approx 1/\left(\frac{\omega}{\omega_0}\right)^2$, dvs. lutning -2.
- ★ $\omega = \omega_0$: $|G| = \frac{1}{2\zeta}$, dvs. resonanstopp då ζ litet!

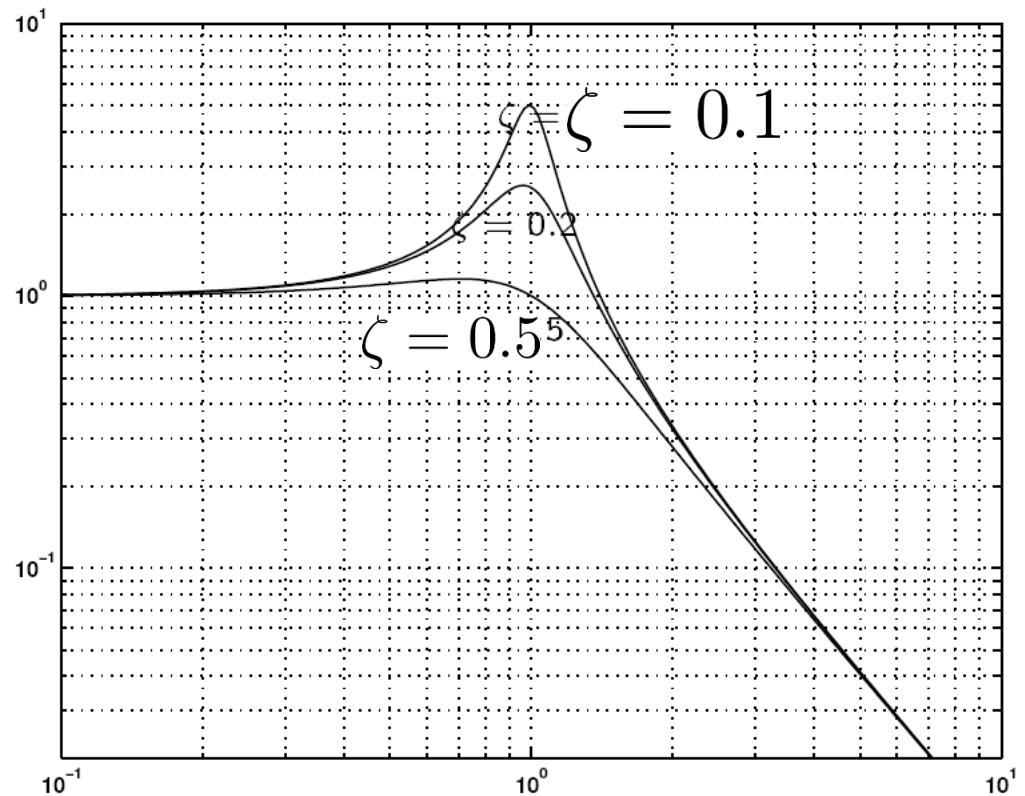
Bodediagram – Komplexa poler (amplitud)

$$G(s) = \frac{1}{s^2 + 2\zeta s + 1} ; \quad (\omega_0 = 1)$$



$$\cos \phi = \zeta$$

(relativ dämpning)

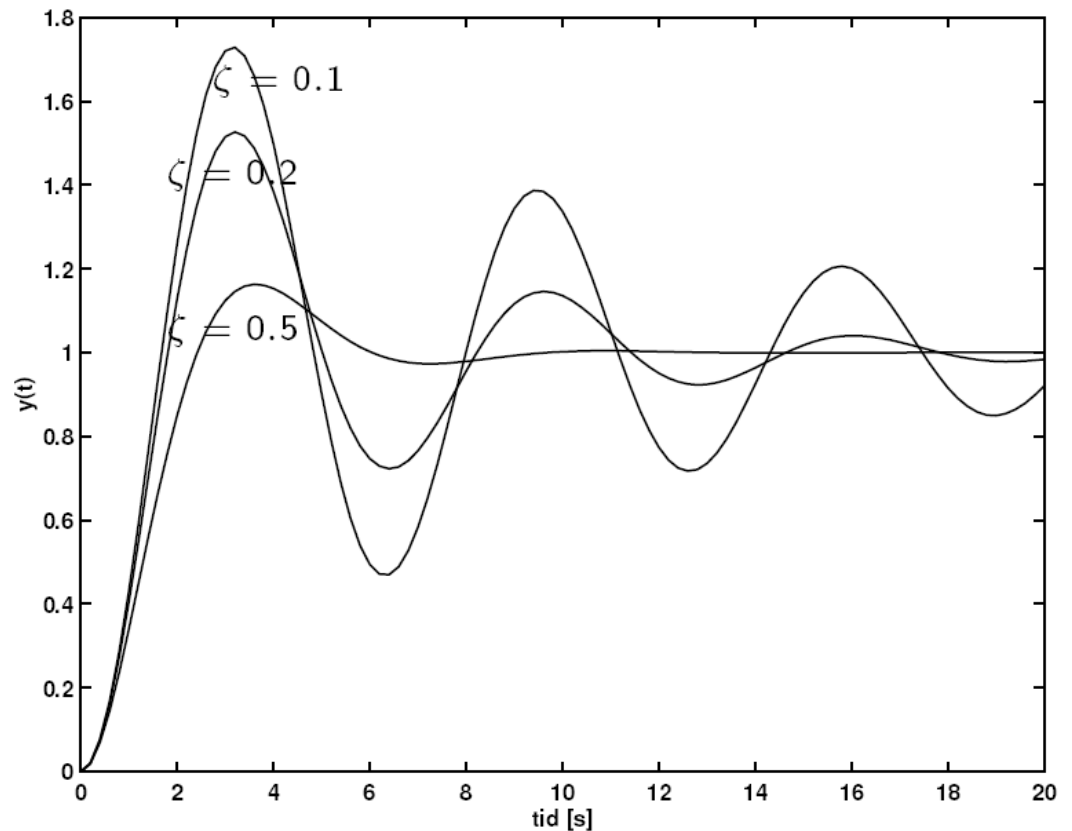


Komplexa poler

Motsvarande stegsvar: $y(t) = \mathcal{L}^{-1} \left(G(s) \frac{1}{s} \right)$

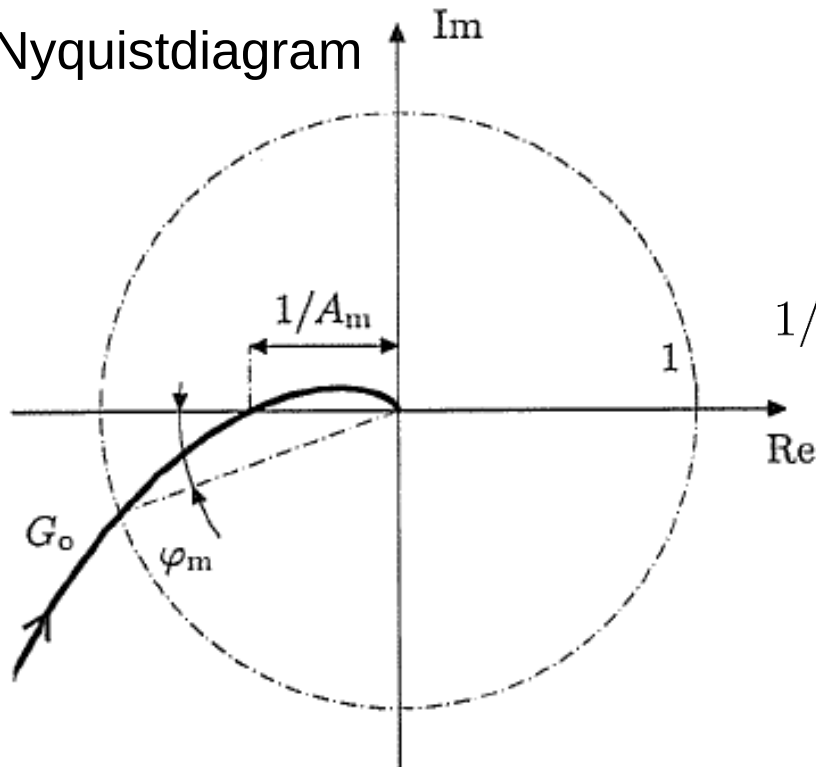
Komplexa poler ger:

- Svängningar i stegsvar
- Resonanstopp i Bodediagram

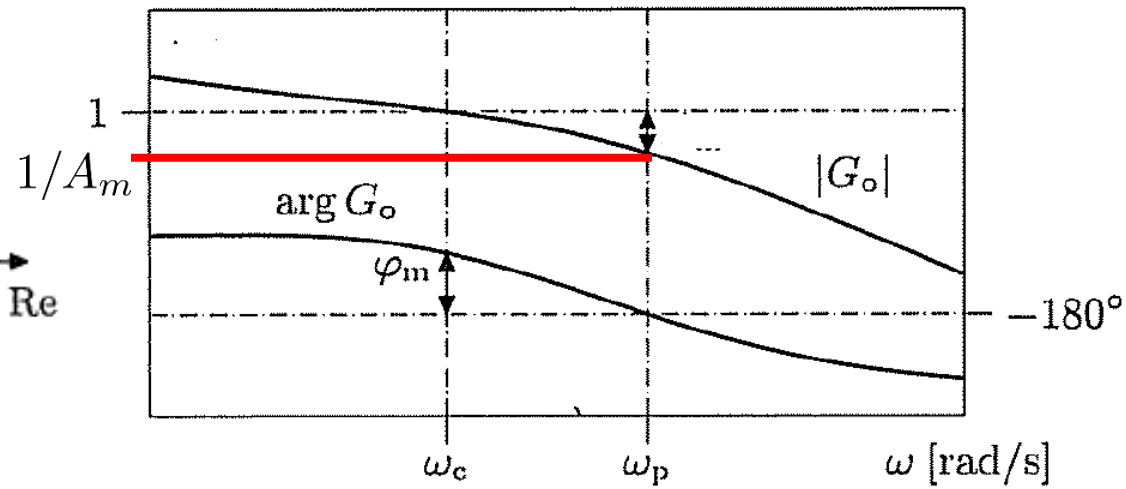


Amplitud- och fasmarginal

Nyquistdiagram



Bodediagram



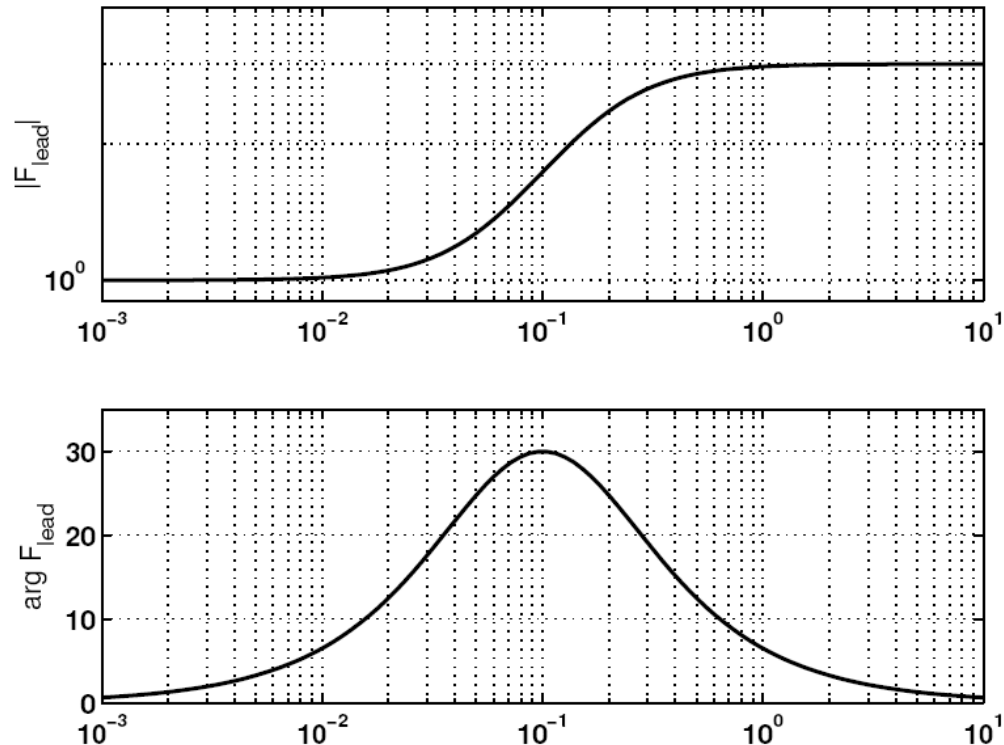
Fas-skärfrekvens ω_p och amplitudmarginal A_m

Skärfrekvens ω_c och fasmarginal φ_m

Mäter avstånd till instabilitetpunkten (-1)

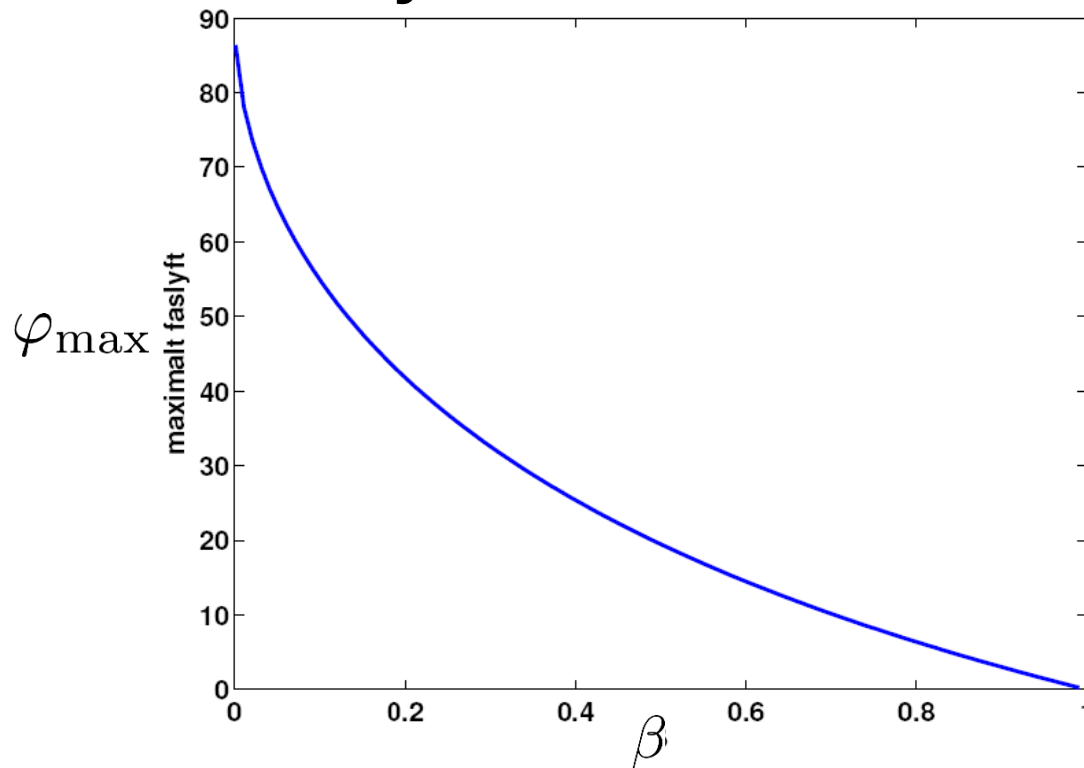
Kompensering med PD-länk ("lead-länk")

$$\omega_c = 0.1, \varphi_{\max} = 30^\circ \Rightarrow \beta = 0.33, \tau_D = 17.2$$



- fördel: positivt fasbidrag (faslyft)
- nackdel: stor förstärkning vid höga frekvenser

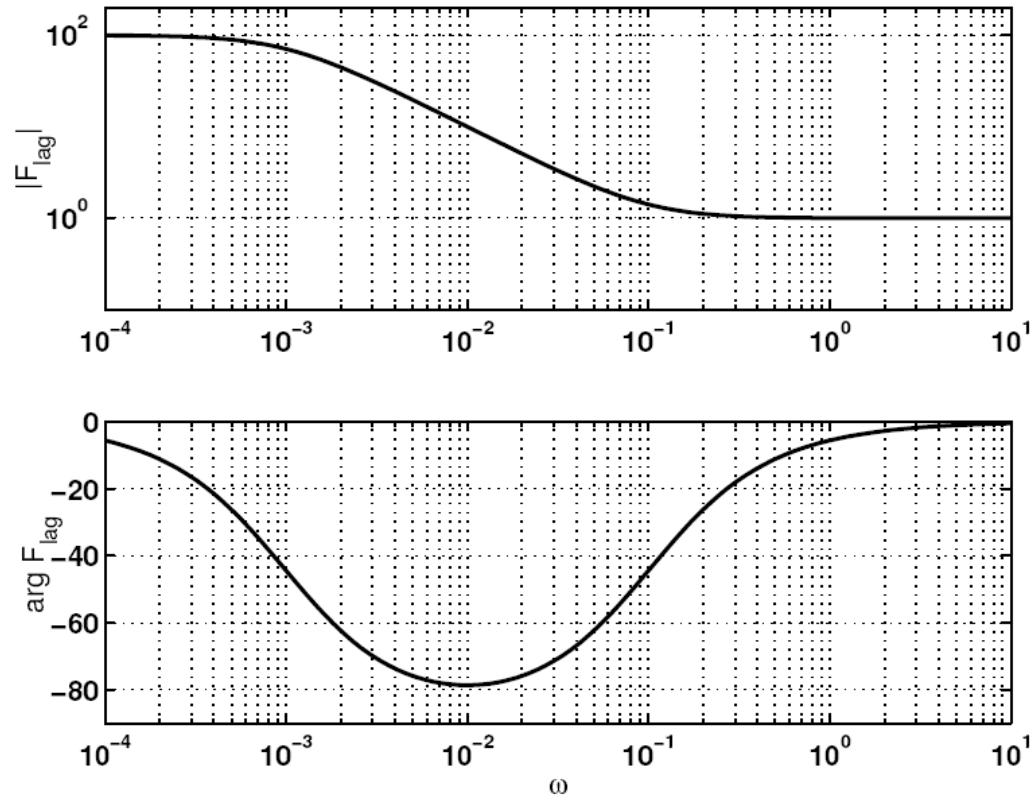
Maximalt faslyft



- använd paramtern τ_D för att få maximalt faslyft vid önskat frekvens (skärfrekvensen)
- stora faslyft $\rightarrow$ litet $\beta \rightarrow$ stor högfrekvent förstärkning $1/\beta$

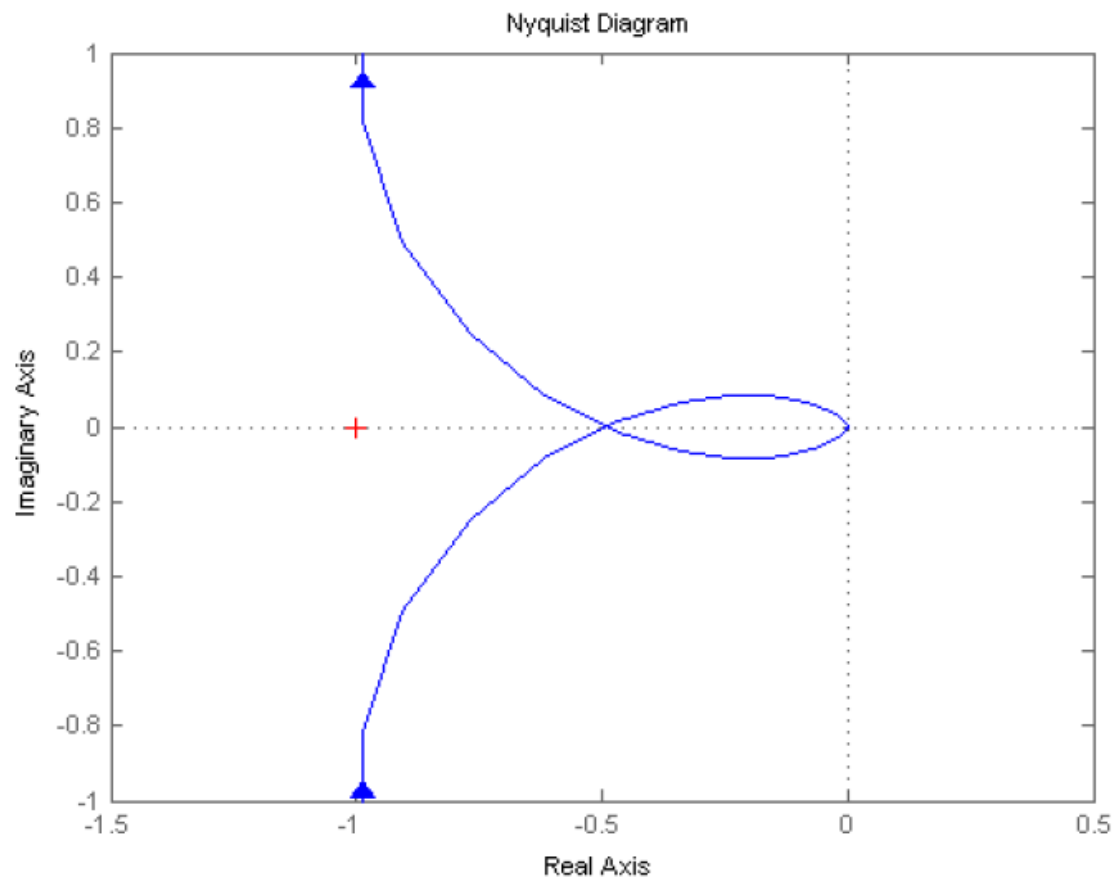
Kompensering med PI-länk ("lag-länk")

$$\tau_D = 1, \gamma = 0.01$$



- fördel: ger stor lågfrekvent förstärkning
- nackdel: ger negativt fasbidrag

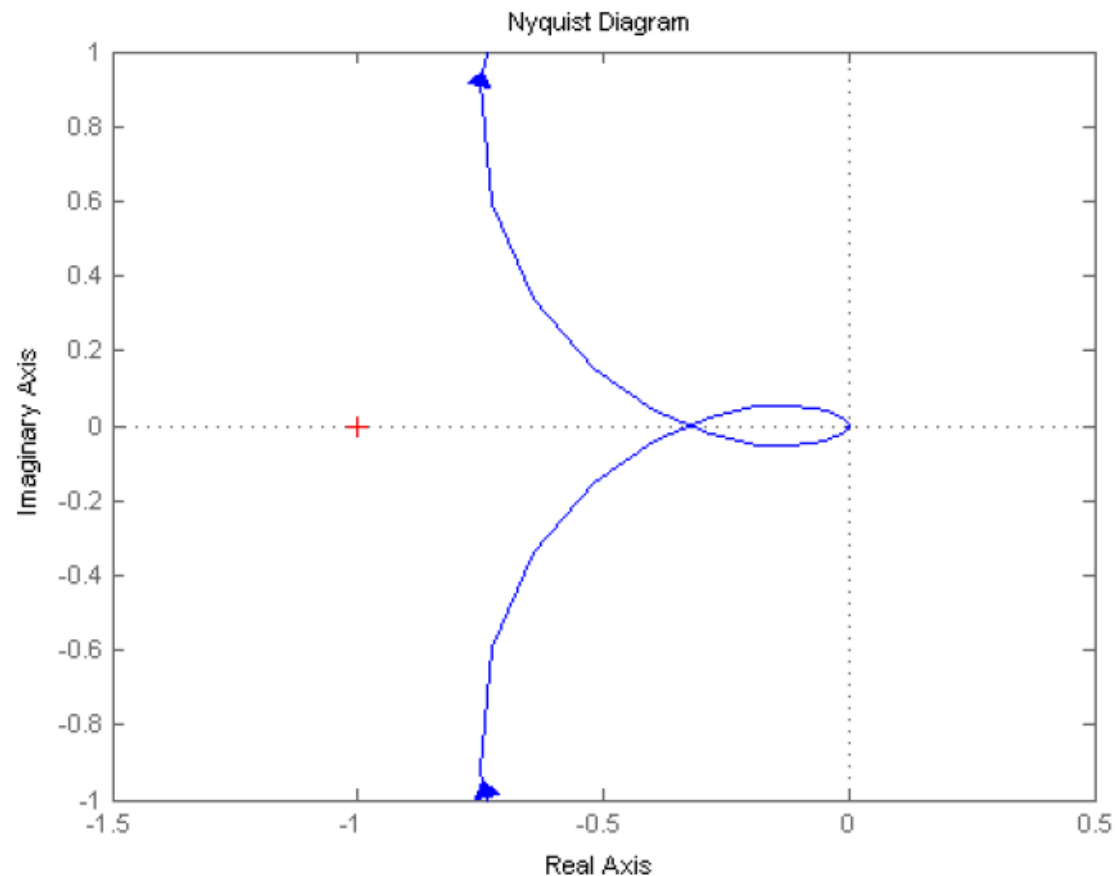
Quiz



Vad är amplitudmarginalen approximativt för systemet vars Nyquistkurva kan ses ovan?

- a) 2
- b) $\frac{1}{2}$
- c) $\frac{1}{4}$
- d) 4

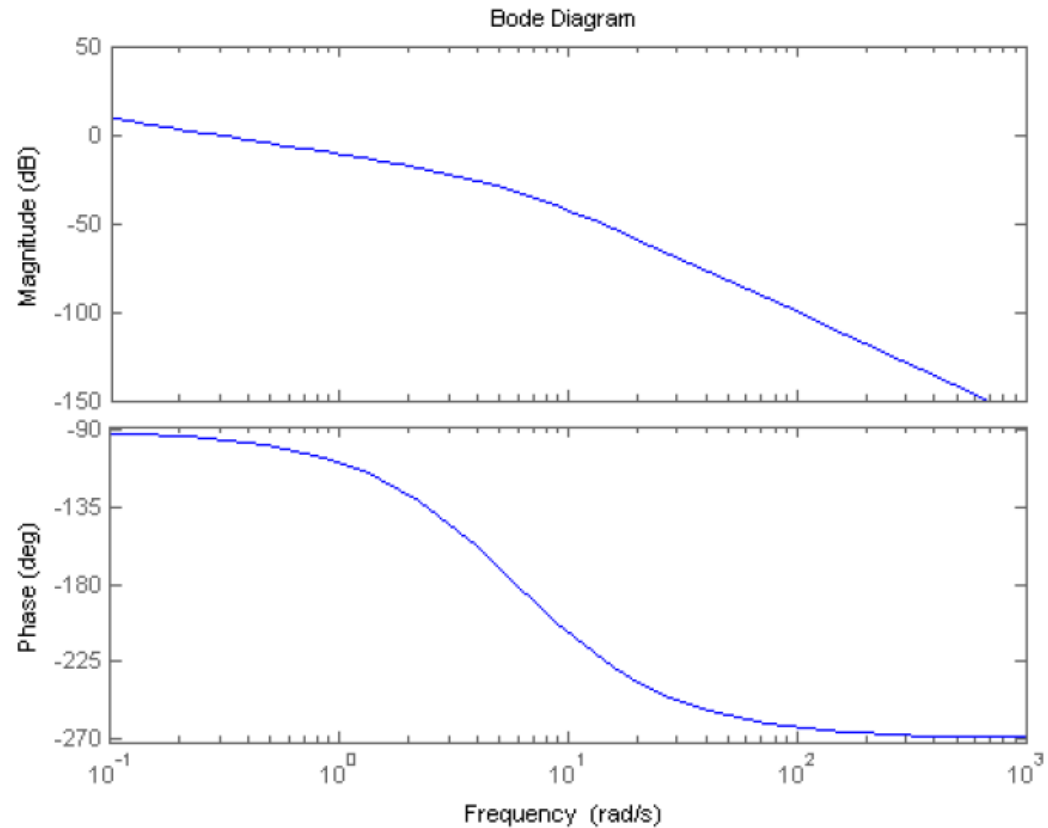
Quiz



Uppskatta fasmarginalen ur Nyquistdiagrammet ovan. Vad blir den, approximativt?

- a) 0°
- b) 45°
- c) 90°
- d) 135°

Quiz



i) Vad är amplitudmarginalen i Bodediagrammet ovan approximativt?

- a) -54 dB
- b) 2 dB
- c) 33 dB
- d) 104 dB

ii) Vad är fasmarginalen i Bodediagrammet ovan approximativt?

- a) 0°
- b) 85°
- c) 173°
- d) 253°

iii) Vad är skärffrekvensen i Bodediagrammet ovan approximativt?

- a) $5 \cdot 10^{-3}$ rad/s
- b) 0,3 rad/s
- c) 75 rad/s
- d) Går inte att utläsa



Quiz

(4) Vad motsvarar förstärkningen $\frac{1}{\sqrt{2}}$ på decibelskalan?

a) 3 dB

b) 1 dB

c) -1 dB

d) -3 dB

(5) Förutsatt att $r(t)$ är ett enhetssteg vilket nedstående villkor är tillräckligt för att det stationära felet ska gå mot 0?

a) G_o innehåller en integrator.

b) G_o innehåller en derivator.

c) $E(s)$ innehåller en integrator.

d) $G_o(0) \rightarrow 0$