



EL1000/1120/1110 Reglerteknik AK

Föreläsning 2:
Dynamik i återkopplade system
och PID-reglering

Lite mer kursinformation

- Labbokning och instruktioner på kurshemsidan under Kursinformation:

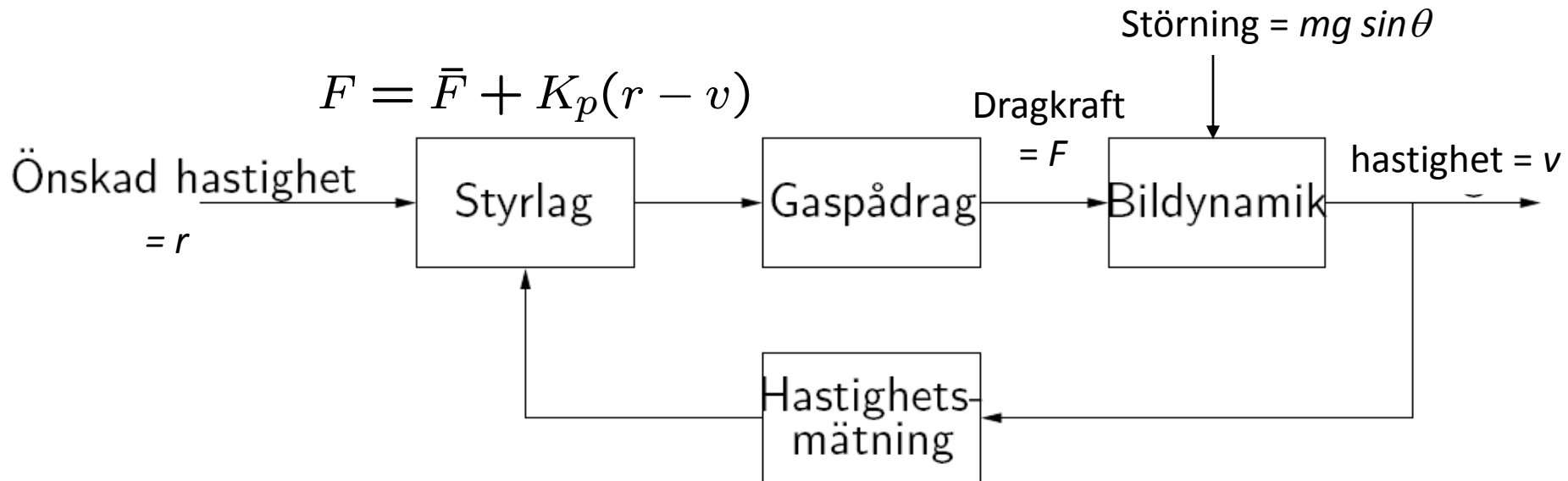
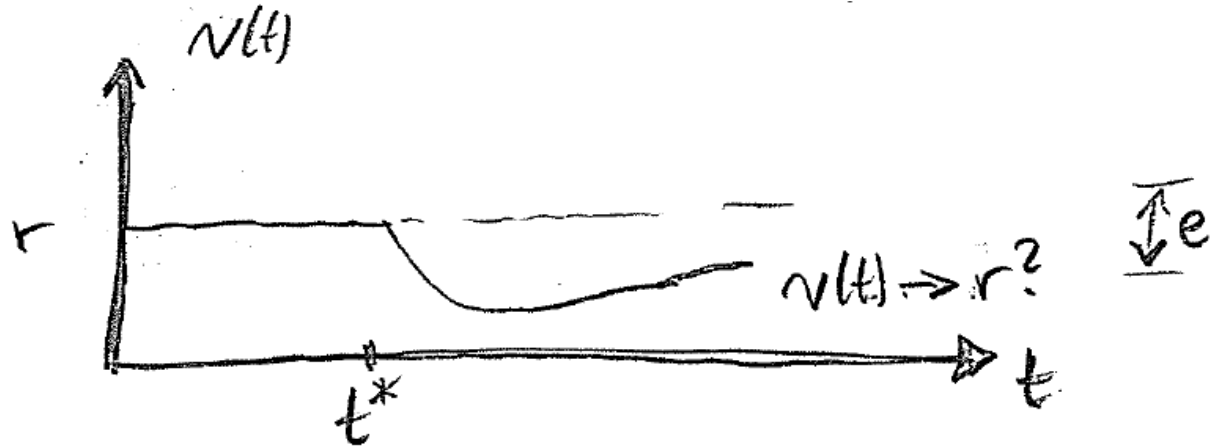
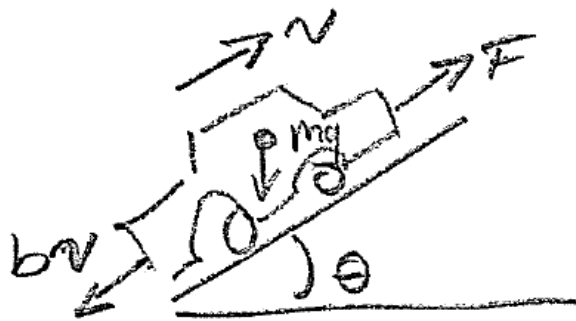
<https://www.kth.se/social/page/kursinformation-22/>

- LAB3 kommer inte läggas upp riktigt än
- Glöm ej att registrera dig på kursen
- Kompendium finns på STEX (öppet 9.30-11.00 och 12.00-14.00) och på kurshemsidan
- Kursnämndsrepresentant från farkost, produkt och industriell ekonomi?

Innehåll

- Lösning av linjära diff.ekv. (repetition)
 - Homogen och partikulär lösning
 - Laplacetransform
- Analys av farthållare med PI-reglering (tavlan)
- Från diff.ekv. till överföringsfunktion
- Poler och nollställen
- Stabilitet, snabbhet och dämpning från poler
- Slutna systems överföringsfunktion
- Repetitionsblad på hemsidan

Farthållning av bil med återkoppling (P-reg.)



Frågor

1. Hur ser insvängningsförloppet av stegsvar ut?
2. Kommer det alls att svänga in? (Är det återkopplade systemet *asymptotiskt stabilt*?)
3. Finns det enklare sätt att räkna ut statiska reglerfel?

Svar: 1-2: Studera differentialekv. i detalj

1-3: Använd Laplacetransform

Lösning av linjära diff.ekv. (kort rep.)

- Exempel

$$\ddot{y} + a_1\dot{y} + a_2y(t) = u(t)$$

- lösning

$$y(t) = y_{part}(t) + y_{hom}(t)$$

- *partikulär lösning*: anta t.ex. $u(t) = 1$,

$$y_{part}(t) = \frac{1}{a_2}$$

- *homogen lösning*: $u(t) = 0$

$$\ddot{y} + a_1\dot{y} + a_2y(t) = 0$$

karakteristisk ekvation

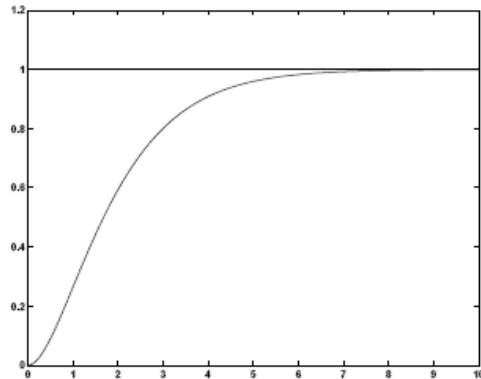
$$\lambda^2 + a_1\lambda + a_2 = 0 \quad \Rightarrow \quad y_{hom}(t) = c_1e^{\lambda_1 t} + c_2e^{\lambda_2 t}$$

- totalt, $y(t) = y_{part}(t) + y_{hom}(t)$

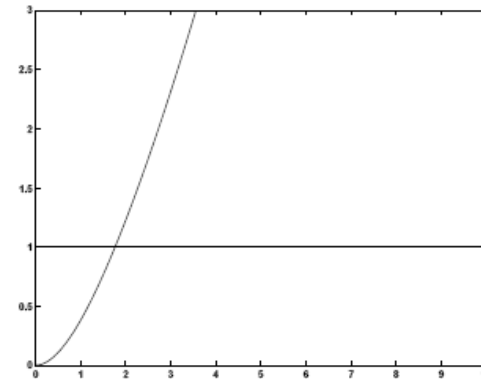
Lösningens principiella utseende

$$y(t) = \frac{1}{a_2} + c_1 e^{\lambda_1 t} + c_2 e^{\lambda_2 t}$$

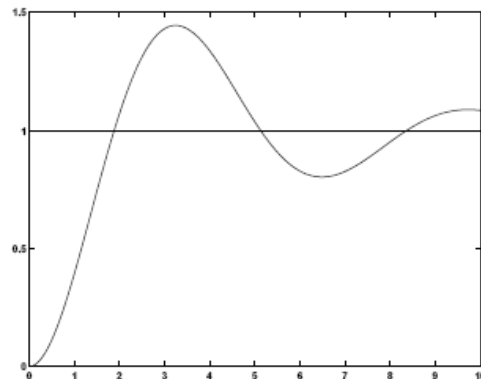
λ reella och negativa:



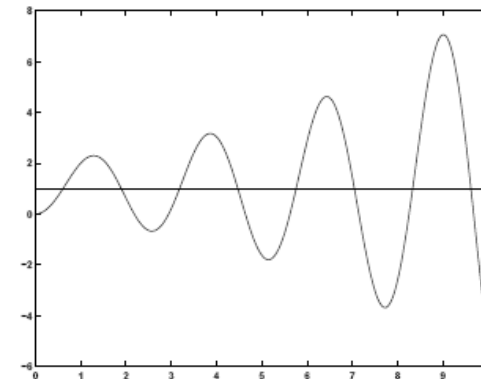
λ reella och positiva:



λ komplexa och $Re(\lambda) < 0$:



λ komplexa och $Re(\lambda) > 0$:



Laplacetransformen

- Definition:

$$\mathcal{L}\{f(t)\} = F(s) = \int_0^{\infty} f(t)e^{-st} dt$$

- Exempel: $f(t) = 1$, $t \geq 0$ (steg)

$$F(s) = \int_0^{\infty} 1 \cdot e^{-st} dt = \left[-\frac{1}{s} e^{-st} \right]_0^{\infty} = \frac{1}{s}$$

Egenskaper

- (i) Entydighet $f(t) \Leftrightarrow F(s)$. Tabell!
- (ii) Linjäritet $\mathcal{L}[af(t) + bg(t)] = aF(s) + bG(s)$
- (iii) Derivering: $\mathcal{L}\left[\frac{df}{dt}\right] = sF(s) - f(0)$
Allmänt: $\mathcal{L}\left[\frac{d^n f}{dt^n}\right] = s^n F(s)$ om $f(0) = \dot{f}(0) = \dots = 0$
- (iv) Integration $\mathcal{L}\left[\int_0^t f(\tau)d\tau\right] = \frac{1}{s}F(s)$
- (v) Faltning $\mathcal{L}\left[\int_0^t f(\tau)g(t-\tau)d\tau\right] = F(s)G(s)$
- (vi) Slutvärdesatsen:
 $\lim_{t \rightarrow \infty} f(t) = \lim_{s \rightarrow 0} sF(s)$
om slutvärdet existerar

Exempel med Laplacetransform

$$\ddot{y} + a_1\dot{y} + a_2y = u, \quad u(t) = 1$$

$\Downarrow \mathcal{L}$

$$s^2 Y(s) + a_1 s Y(s) + a_2 Y(s) = \frac{1}{s}$$

\Downarrow

$$Y(s) = \frac{1}{s(s^2 + a_1 s + a_2)} = \frac{1}{s(s - \lambda_1)(s - \lambda_2)}$$

$\Downarrow \mathcal{L}^{-1}$ (tabell)

$$y(t) = \frac{1}{a_2} + c_1 e^{\lambda_1 t} + c_2 e^{\lambda_2 t}$$

Laplacetransform

- Känns detta svårt eller obekant?
- **Repetitionsseminarium tisdagen 30 oktober
kl. 10-12 i sal B2**

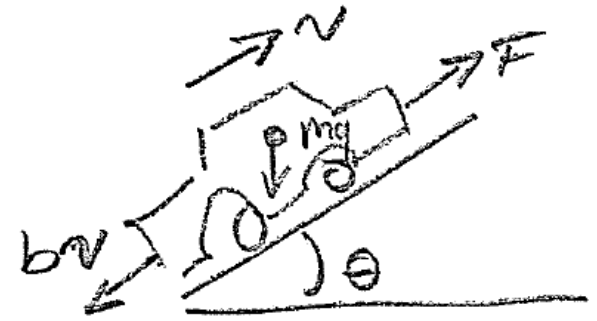
Frågor

1. Hur ser insvängningsförloppet av stegsvar ut?
2. Kommer det alls att svänga in? (Är det återkopplade systemet *asymptotiskt stabilt*?)
3. Finns det enklare sätt att räkna ut statiska reglerfel?

Svar: 1-2: Studera differentialekv. i detalj

1-3: Använd Laplacetransform

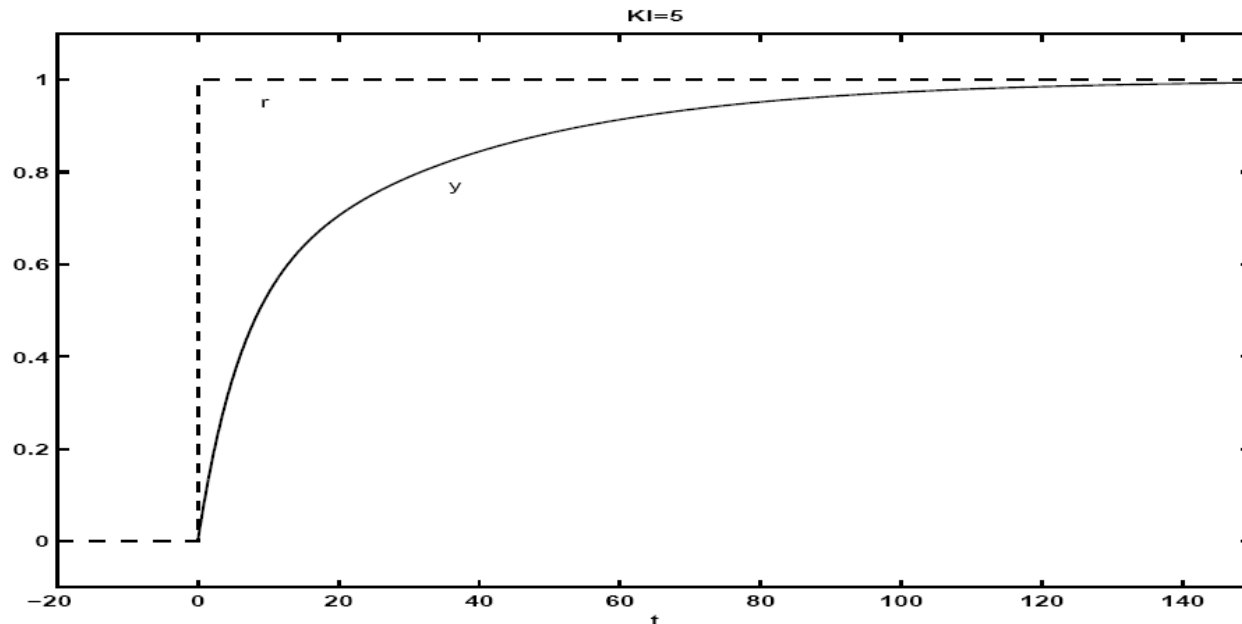
Farthållning av bil



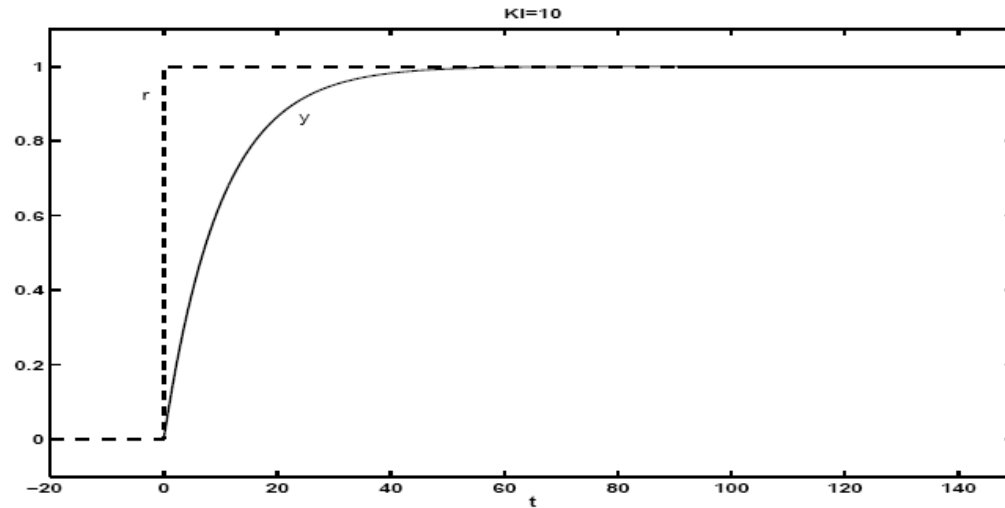
- Bilens dynamik $\dot{v}(t) = \frac{1}{m}F(t) - g \sin \theta(t) - \frac{b}{m}v(t)$
- Reglerfelet $e(t) = r(t) - v(t)$
- PI-regulator $F(t) = K_P e(t) + K_I \int_0^t e(\tau) d\tau$
(=styrlag)
- K_I och K_P valbara parametrar. Hur beror stegsvaren på dem?
- $K_I = 0$ gav statistiskt fel ($\lim_{t \rightarrow \infty} e(t) \neq 0$, visade vi på F1)

Farthållning av bil

- Studera fallet $m = 1000$ och $b = 100$.
- Betrakta utsignalen $y(t)$ (hastigheten) för steg i börvärdet $r(t)$ (referenshastighet) för olika K_I . Anta $K_P = 100$.
- Stegsvvar för $K_I = 5$:



- Stegsvär för $K_I = 10$:



- Stegsvär för $K_I = 100$:

