10:00-11:20 від 8.09.2022 ІКС в АУТП ауд.3

Лабораторна робота 1

**ДОСЛІДЖЕННЯ ЗАСОБІВ МОДЕЛЮВАННЯ**

**ОБ'ЄКТІВ УПРАВЛІННЯ ТА СИСТЕМ АВТОМАТИЧНОГО**

**УПРАВЛІННЯ НА ЦИФРОВИХ ЕОМ**

**Мета роботи:** 1) набуття знань основ теорії щодо моделюванні ОУ та САУ на цифрових ЕОМ;

2)  набуття знань для дослідження точністних характеристик і швидкодії різноманітних засобів числового інтегрування диференційних рівнянь (моделювання) на ЕОМ.

**Теоретичні відомості**

При розробці САУ важливою задачею є моделювання фізичних процесів, що протікають в цих системах. Опис поведінки САУ або ОУ з допомогою математичних рівнянь (або інших співвідношень) та наступне їх дослідження називається математичним моделюванням, а відповідні рівняння (або інші співвідношення) - математичною моделлю САУ або ОУ.

Відтворення математичної моделі на ЕОМ називається машинним моделюванням.

При моделюванні САУ або ОУ на цифровій ЕОМ послідовно виконуються наступні дії:

* + постановка задачі;
	+ одержання математичної моделі САУ;
	+ вибір методу розв’язку поставленої задачі;
	+ розробка алгоритму розв’язку задачі;
	+ написання програми для цифрової ЕОМ;
	+ налагодження програми;
	+ виконання обчислень на ЕОМ, одержання та оцінка результатів моделювання.

При створенні математичної моделі САУ фізичні процеси, що протікають в системі, звичайно описуються диференційними рівняннями. Для того, щоб вирішити таке рівняння на цифровій ЕОМ (отримати вираз, що описує вихідну реакцію САУ або ОУ при заданому вхідному впливі), необхідно застосовувати різноманітні засоби числового інтегрування диференційних рівнянь, тобто засоби відшукання загального і частного рішення цих рівнянь.

При моделюванні на цифрових ЕОМ безперервна САУ зводиться до «еквівалентної» дискретної системи (при такому переході властивості системи в загальному випадку змінюються; наприклад, безперервна лінійна САУ першого порядку завжди стійка, в той час як відповідна їй імпульсна САУ стійка тільки при обмежених значеннях параметрів та інше).

Одна з найбільш частих задач, що зустрічаються при моделюванні САУ і ОУ на цифрових ЕОМ - це визначення вихідної реакції  по вхідному впливу  (рис. 1.1, а), по формі та коефіцієнтам диференційних рівнянь, що описують САУ або ОУ (рис 1.1, б).

#####

##### Рис. 1.1. Визначення вихідної реакції

Для розв’язку поставленої задачі на цифрових ЕОМ необхідно виконати числове інтегрування диференційних рівнянь одним з відомих засобів [1; 3; 4].

Розглянемо детальніше процедуру числового інтегрування. Нехай потрібно виконати інтегрування деякої безперервної функції , де змінна  - час. Звичайно при моделюванні ОУ на цифрових ЕОМ  - цей вхідний вплив ОУ. Якщо модельований ОУ є інтегратором, то його вихідна реакція

 (1.1)

Геометрична інтерпретація  представляє собою площу, обмежену кривою  та віссю часу в межах від 0 до *Т* (рис. 1.2).



Рис. 1.2. Геометрична інтерпретація 

Найпростіший прийом числового інтегрування полягає в заміні безперервної функції  кусково-постійною функцією , де *n*=0, 1,..., *N*; *N=T/τ*.

В цьому випадку вихідна реакція ОУ  і відповідно вказана площа буде приблизно дорівнювати сумі площ прямокутників, побудованих на основі кусково-постійної функції *x*(*nτ*):

 (1.2)

На основі (1.2) отримаємо рекурентний вираз для , тобто такий, що на основі значень  і  в момент  дозволяє отримати значення  в момент .

Маємо

 (1.3)

Або в іншій формі запису, опускаючи позначення інтервалу часу , одержуємо

. (1.4)

Перш ніж розпочати обчислення, необхідно мати стартове значення (початкова умова) , що обирається рівним потрібному початковому значенню функції  на початку інтервалу інтегрування. На основі рекурентного виразу (1.4) отримаємо передаточну функцію інтегратора, вхідний вплив якого апроксимовано кусково-постійною функцією.

Застосуємо *Z* - перетворення до (1.4):

 (1.5)

Помножимо обидві частини отриманого виразу на *z*:

;

 (1.6)

Остаточно маємо вираз для імпульсної передаточної функції при кусково-постійної апроксимації вхідного сигналу

 (1.7)

Блок-схема, що відповідає формулам чисельного інтегрування (1.4) і (1.7), наведена на рис. 1.3. Вона дозволяє ввести поняття дискретного еквівалента інтегратора.



Рис. 1.3. Блок-схема поняття дискретного еквівалента інтегратора

Таким чином, щоб отримати вихідну реакцію інтегратора  на вхідний вплив , необхідно помножити  на дискретну передатну функцію, що визначається виразом

 (1.8)

Описаний метод чисельного інтегрування називається методом Ейлера або методом чисельного інтегрування по формулі прямокутників.

Однак кусочно-постійна апроксимація вхідного впливу  дає великі помилки, особливо в випадку багаторазового виконання процедури інтегрування (наприклад, при моделюванні двох послідовно включених інтеграторів).

Функцію  можна апроксимувати кусочно-лінійною функцією (рис. 1.4.).



Рис. 1.4. Кусково-лінійна функція

При цьому площа, обмежена кривою , подається у вигляді суми площ окремих трапецій, основою яких є значення  і . Площа такої трапеції

 (1.8)

В результаті обчислень, аналогічних проведеним у випадку кусково-постійної апроксимації , можна отримати наступну формулу для визначення :

 (1.9)

Одержимо дискретну передаточну функцію для рекурентного виразу (1.9) аналогічно випадку кусково-постійної апроксимації  (див. формули (1.4) - (1.7)):



 (1.10)





Остаточно маємо вираз імпульсної передаточної функції для кусково-лінійної апроксимації вхідного сигналу

 (1.11)

Описаний метод називають методом чисельного інтегрування по формулі трапецій.

При виконанні двох послідовних операцій інтегрування можна поступити наступним чином. Вхідну функцію першого інтегратора апроксимувати кусочно-постійною функцією. Вихідна функція першого інтегратора буде мати вид кусочно-лінійної функції (що слідує з властивостей операції інтегрування) і вона точно апроксимується кусочно-лінійною функцією на вході другого інтегратора. В результаті подвійного інтегрування кусочно-постійної функції отримаємо кусочно-квадратичну функцію (формула Симпсона):

 (1.12)

Виразу (1.12) відповідає імпульсна передатна функція

 (1.13)

Проводячи обчислення, аналогічні вже наведеним, і використовуючи кусочно-лінійну апроксимацію вхідного сигналу, для випадків багаторазового інтегрування можна отримати дискретні передаточні функції, наведені в табл. 1.1.

##### Таблиця 1.1.

##### Випадки багаторазового інтегрування

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Кількість інтегрувань | Оператор для кусково-постійної функції | Оператор для кусково-лінійної функції |
| Позначення | Вираз | Позначення | Вираз |
| 1 | IП1 |  | IТ1 |  |
| 2 | IП2 |  | IТ2 |  |

Розглянемо методи, що застосовуються при інтегруванні диференційних рівнянь першого порядку виду

 (1.14)

де  - нелінійна функція;

 - вихідна реакція ОУ;

 - вхідний вплив ОУ;

 - незалежна змінна (час).

Відзначимо, що якщо є диференційне рівняння *n*-го порядку, то його можна перетворити по формулі Коши в систему *n*-диференційних рівнянь виду (1.14).

Проінтегруємо диференційне рівняння (1.14) по формулі трапецій (1.9):

 (1.15)

В даному рівнянні  входить в ліву частину та нелінійно – в праву частину. Для рішення такого рівняння необхідно застосування ітераційних методів, які вимагають великих витрат машинного часу на кожному кроці інтегрування і тому неприйнятні. Для прискорення обчислень застосовується алгоритм передбачення та виправлення вихідної величини . Для спрощення обчислень попереднє значення  на *n*-му кроці інтегрування (передбачення) обчислюється за формулою прямокутників (1.4):

. (1.16)

Після цього визначаємо виправлене значення  на *n*-му кроці інтегрування, використовуючи в правій частині (1.15) замість  вже відоме попереднє значення :

 (1.17)

Формули (1.16) і (1.17) представляють собою метод чисельного інтегрування за алгоритмом передбачення і виправлення, або модифікований метод Эйлера.

В описаному методі передбачення і виправлення при розв'язанні рівняння виду (1.14) в процедурі чисельного інтегрування по формулі прямокутників використовується значення похідної  в одній точці . В процедурі чисельного інтегрування по формулі трапецій використовується значення похідної в двох точках (, ).

Часто для підвищення точності інтегрування необхідно застосовувати в парі формул передбачення і виправлення формули більш високого порядку, тобто ті, що використовують значення похідної в точках .

Ці формули використовується в багатокрокових методах по алгоритму передбачення і виправлення.

Багатокрокові методи чисельного інтегрування застосовуються для підвищення точності при заданому часі обчислень або для зменшення часу обчислень при заданій точності.

Наведемо формули передбачення та виправлення для деяких багатокрокових методів.

Метод Мілна:

- передбачення

 (1.18)

- виправлення

 (1.19)

Метод Адамса-Мултона:

- передбачення

 (1.20)

- виправлення

 (1.21)

Недолік цих багатокрокових методів полягає в тому, що для моделювання необхідно мати стартові значення. Одним з засобів одержання стартових значень є інтегрування по формулі прямокутників з малим кроком до тих пір, доки не будуть отримані стартові значення, що вимагаються.

Від зазначеного недоліку вільний однокроковий метод Рунге-Кутта четвертого порядку, заснований на оцінці похідних вихідної величини у середині інтервалу обчислень:

 (1.22)

де ;

;

 ;

.

Часто метод Рунге-Кутта використовується для одержання стартових значень багатокрокових методів. Вибір конкретного методу чисельного інтегрування при моделюванні САУ і ОУ на ЕОМ визначається багатьма факторами, в тому числі часом обчислень, точністю обчислень, що вимагається, простотою програмування тощо.

**Порядок виконання роботи**

1. Вивчити теоретичні відомості, необхідні для виконання роботи.

 **Зміст звіту**

1. Найменування і мета лабораторної роботи.

2. Основи теорії щодо моделюванні ОУ та САУ на цифрових ЕОМ (стисло основне).

**Контрольні питання**

1. Наведіть основні етапи моделювання САУ за допомогою ЕОМ.

2. Виконайте порівняльний аналіз різних методів апроксимації вхідних сигналів (кусочно-постійна і кусочно-лінійна апроксимація).

3. Порівняйте (графічно) помилки при одержанні вихідного сигналу ОУ при чисельному інтегруванні по формулі прямокутників і формулі трапецій.

4. Чому при дворазовому застосуванні операції чисельного інтегрування виникає необхідність застосування формули трапецій?

5. Як отримати з диференційного рівняння n-го порядку систему з n-диференційних рівнянь першого порядку?