**ДОСЛІДЖЕННЯ ЗАСОБІВ МОДЕЛЮВАННЯ**

**ОБ'ЄКТІВ УПРАВЛІННЯ ТА СИСТЕМ АВТОМАТИЧНОГО**

**УПРАВЛІННЯ НА ЦИФРОВИХ ЕОМ**

**Мета роботи:** 1) набуття навиків в моделюванні ОУ та САУ на цифрових ЕОМ;

2) дослідження точностних характеристик і швидкодії різноманітних засобів числового інтегрування диференційних рівнянь (моделювання) на ЕОМ.

**1.1. 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 часного 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.

**1.2. Програма моделювання об'єктів управління**

**та систем автоматичного управління**

Алгоритм програми моделювання ОУ і САУ зображено на рис. 1.5.

В програмі досліджується ОУ, що описується диференційним рівнянням

 (1.23)

де  - коефіцієнти, що задаються в процесі роботи програми;

 - вихідна реакція ОУ;

 - вхідний вплив.



Рис. 1.5. Алгоритм програми моделювання ОУ і САУ

При роботі програми можна формувати два різних види вхідних впливів:

- гармонійний

; (1.24)

- одиничний

. (1.25)

Для визначення вихідний реакції ОУ використовується один з семи засобів чисельного інтегрування:

- прямокутників (Эйлера);

- трапецій;

- Симпсона;

- модифікований метод Эйлера (передбачення по формулі прямокутників і виправлення по формулі трапецій);

- Мілна четвертого порядку;

- Адамса-Мултона;

- Рунге-Кутта четвертого порядку.

Отримаємо рекурентний вираз для чисельного інтегрування диференційного рівняння (1.23) по методу прямокутників.

Перепишемо вихідне рівняння із застосуванням операторів диференціювання *D* і інтегрування *I*:

. (1.26)

Поділимо обидві частини (1.26) на оператор *D* і, враховуючи, що , отримаємо

. (1.27)

Для методу прямокутників оператор інтегрування в формі *z* - перетворення має вид

 (1.28)

де *τ* - крок числового інтегрування.

Перепишемо (1.27) застосовуючи пряме *z*-перетворення:

 (1.29)

 (1.30)

 (1.31)

Застосуємо до (1.31) зворотне *z*-перетворення:

. (1.32)

Остаточно маємо

. (1.33)

Провівши обчислення аналогічні (1.26) - (1.33), отримаємо наступні рекурентні вирази для інших методів чисельного інтегрування.

Метод трапецій:

. (1.34)

Метод Симпсона:

 (1.35)

Метод передбачення по формулі прямокутників і виправлення по формулі трапецій (модифікований метод Эйлера):

- передбачення

; (1.36)

- виправлення

; (1.37)

Метод Мілна:

 (1.38)

 (1.39)

Метод Адамса-Мултона:

 (1.40)

. (1.41)

Метод Рунге-Кутта четвертого порядку:

 (1.42)

де ;

;

;

.

В методах Мілна і Адамса-Мутона для одержання чотирьох стартових значень  використовується метод прямокутників.

Похибка обчислення вихідної реакції моделі ОУ визначається наступним чином:

 (1.43)

де N - кількість точок, в яких обчислюється вихідна реакція моделі ОУ;

 - вихідна реакція моделі ОУ на *i*-му кроці інтегрування (розрахунок на основі методу чисельного інтегрування);

 - вихідна реакція ОУ на *i*-му кроці інтегрування (аналітичний розрахунок).

При коефіцієнті диференційного рівняння ,  маємо .

Для обчислення вихідної реакції ОУ використовується чисельне інтегрування по формулі трапеції з шагом у 10 разів меншім, ніж для обчислення вихідної реакції моделі ОУ.

У програмі вхідний сигнал ОУ має назву безперервний вхідний сигнал, вхідний сигнал моделі ОУ - дискретний вхідний сигнал, вихідна реакція ОУ - безперервний вихідний сигнал, вихідна реакція моделі ОУ - дискретний вихідний сигнал.

Швидкодія моделі ОУ  визначається інтервалом часу, що пройшов від початку подачі на вхід моделі ОУ одиничного впливу  до моменту, коли вихідна реакція моделі ОУ буде знаходитися в межах

. (1.44)

Швидкодія ОУ  визначається інтервалом часу, що пройшов від початку подачі на вхід ОУ одиничного впливу  до моменту, коли вихідна реакція ОУ буде знаходитися в межах, визначених співвідношенням (1.44).

Різниця цих двох величин визначає вплив методу чисельного інтегрування на динамічні властивості моделі ОУ. Вказану різницю можна вважати швидкодією методу чисельного інтегрування  (рис. 1.6).



Рис. 1.6. Вплив методу чисельного інтегрування на динамічні властивості моделі ОУ

*Початкові дані для програми*:

- тип характеристики моделі ОУ, що досліджується;

- метод чисельного інтегрування диференційних рівнянь;

- коефіцієнти диференційного рівняння;

- кількість точок для розрахунків вихідний реакції моделі ОУ;

- крок інтегрування.

Вихідні дані програми:

- вихідна реакція моделі ОУ;

- похибка обчислень для моделі ОУ;

- швидкодія моделі ОУ.

**1.3. Порядок виконання роботи**

1. Вивчити теоретичні відомості, необхідні для виконання роботи.

2. Виконати попередній аналіз початкових даних індивідуального варіанту (табл. 1.2).

###### Таблиця 1.2

Початкові данні

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Варі­ант | Методчисельного інтегрування | Кількість періодів сигналу  на інтервалі спостереження | Кількість кроків і інтегрування на інтервалі спостереження |
| 1. | Трапецій | 1 | 10 |
| 2. | -//- | 2 | 10 |
| 3. | -//- | 1 | 15 |
| 4. | -//- | 2 | 15 |
| 5. | -//- | 1 | 20 |
| 6. | -//- | 2 | 20 |
| 7. | Модіфік. Ейлера | 1 | 10 |
| 8. | -//- | 2 | 10 |
| 9. | -//- | 1 | 15 |
| 10. | -//- | 2 | 15 |
| 11. | -//- | 1 | 20 |
| 12. | -//- | 2 | 20 |
| 13. | Рунге-Кутта 4-го порядку | 1 | 10 |
| 14. | -//- | 2 | 10 |
| 15. | -//- | 1 | 15 |
| 16. | -//- | 2 | 15 |
| 17. | -//- | 1 | 20 |
| 18. | -//- | 2 | 20 |
| 19. | Мілна | 1 | 10 |
| 20. | -//- | 2 | 10 |
| 21. | -//- | 1 | 15 |
| 22. | -//- | 2 | 15 |
| 23. | -//- | 1 | 20 |
| 24. | -//- | 2 | 20 |
| 25 | Адамса-Мултона | 1 | 10 |
| 26 | -//- | 2 | 10 |
| 27. | -//- | 1 | 15 |
| 28 | -//- | 2 | 15 |
| 29. | -//- | 1 | 20 |
| 30. | -//- | 2 | 20 |

3. Виконайте моделювання ОУ, заданого диференційного рівняння . При моделюванні використовуйте метод прямокутників для чисельного інтегрування. Замалюйте графік вхідного сигналу (безперервного і дискретного) і вихідної реакції моделі (безперервної і дискретної).

4. Виконайте моделювання ОУ, використовуючи інший метод чисельного інтегрування (у відповідності з індивідуальним варіантом завдання). Замалюйте графік вихідної реакції моделі ОУ.

5. Визначте похибку моделі ОУ для кожного з 7 методів чисельного інтегрування у відповідності з формулою (1.43). Для визначення похибки необхідно внести відповідні зміни *у* програму. Заповнить таблицю 1.3.

6. Визначте швидкодію моделі ОУ для кожного з 7 методів чисельного інтегрування у відповідності з формулою (1.44). Заповніть таблицю 1.3. Замалюйте вихідну реакцію моделі для одного з методів чисельного інтегрування.

Таблиця 1.3.

Результати обчислень

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Метод чисельного інтегрування | Похибка методу, умовних одиниць | Швидкодія ОУ, моделі ОУ, методу чисельного інтегрування, c |
| 1. Ейлера |  |  |
| 2. Трапецій |  |  |
| 3. Симпсона |  |  |
| 4. Модіфікований Ейлера |  |  |
| 5. Мілна |  |  |
| 6. Адамса-Мултона |  |  |
| 7. Рунге-Кутта 4-го порядку |  |  |

**1.4. Зміст звіту**

1. Найменування і мета роботи.

2. Початкові дані індивідуального варіанту.

3. Графік вхідного сигналу і вихідної реакції моделі ОУ у відповідності з п.п. 3 і 4 розділу 1.3. (3 графіки).

4. Заповнена таблиця 1.3.

5. Висновки по роботі.

**1.5. 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 п диференційних рівнянь першого порядку?

6. Обґрунтуйте (графічно) алгоритм передбачення і виправлення (модифікований метод Ейлера).

7. Проведіть порівняльний аналіз методів чисельного інтегрування з точки зору початкових умов, що вимагаються для початку обчислень.

8. Як отримати початкові умови для багатокрокових методів чисельного інтегрування?

 9. Як оцінити похибку чисельного інтегруванні длямодифікованого методу Ейлера?

10. Поясніть, як оцінити похибку чисельного інтегрування для методу Рунге-Кутта?

11. Що таке процедура автоматичного регулювання кроку інтегрування?

12. Проведіть порівняльний аналіз методів чисельного інтегрування з точки зору точності і часу обчислень на ЕОМ.