|  |  |
| --- | --- |
| **Projekt** | **Amper**, SŠ PTA Jihlava - pracoviště tř. Legionářů 3 |
| Číslo projektu | CZ .1.07/1.1.36/02.0066 |
| Číslo sady | 02 |
| Číslo vzdělávacího materiálu | *03/5* |
| Autor | Ing. Salah Ifrah |
| Datum vytvoření | 15 září 2013 |
| **Předmět** | ***Automatické řízení*** |
| **Téma** | ***Sériové řazení systémů***  |
| Anotace | *Pracovní list je zaměřený hlavně na praktické použití blokové algebry při analýze chování lineárního regulačního obvodu* |
| Metodický pokyn | *Pracovní list s úkoly, vhodný i pro individuální práci, časová náročnost 2x90 minut* |
| Inovace | *ICT podpora teoretické výuky automatického řízení simulací, vyšší názornost a originalita, podpora interakce mezi učitelem a žákem* |

Klíčová aktivita: soustava vyššího řádu, blokové schéma, funkční model, obrazový přenos celku

Cíl:

* Vytvořit soustavu vyššího řádu z několika bloků nižších řádů.
* Vytvořit výsledný přenos celku jako funkční model v prostředí Wolfram-Mathematica .

 Pomocné prostředky:

- Wolfram-Mathematica

- Amper\_02\_JeRoz\_SerRazeni\_Cv.cdf

- Kurz automatického řízení

Činnost: počítačové cvičení, doba řešení: 1,5H

Základy spojitého lineárního řízení, blokové algebry a sw Wolfram-Mathematica

Vstupní znalosti

**Zadání:** Soustava vyššího řádu je vytvořena z několika bloků nižšího řádu, jak je patrno z obrázku. Odvoďte výsledný přenos soustavy vyššího řádu popisující dané systémy, jestliže přenosy jednotlivých bloků jsou:

$$G\_{1}\left(s\right)=K\_{1}, G\_{2}\left(s\right)=\frac{K\_{2}}{1+T\_{2}\*s} , G\_{3}\left(s\right)=\frac{K\_{3}}{1+T\_{3}\*s}, G\_{4}(s)=K\_{4}$$

$$G\_{1}\left(s\right)=0,2, G\_{2}\left(s\right)=\frac{0,5}{1+20\*s} , G\_{3}\left(s\right)=\frac{0,3}{1+10\*s}, G\_{4}(s)=0,4$$

U2 (s)

u2 (t)

Y2 (s)=Y(s)

y2 (t)=y(t)

**G2**

U (s)= U**1**(s)

u (t)= u**1**(t)

Y1(s)=

 y1(t) =

**G1**

**G**

…………………………………..

**Úkoly:**

1. Připravte referát.
2. Odvoďte výsledný obrazový přenos Y(s)/U(s) soustavy vyššího řádu G dle obrázku
	1. uveďte definici obrazového přenosu a frekvenčního přenosu,
	2. určete vstupy a výstupy bloků G1 , a G2,
	3. napište vztah mezi vstupem a výstupem pro blok G1,
	4. napište vztah mezi vstupem a výstupem pro blok G2,
	5. na základě obou vztahů z bodu b), c) a d) odvoďte vztah mezi vstupem a výstupem výsledné soustavy G.
	6. na základě odvozeného vztahu z bodu e) odvoďte obrazový přenos Y(s)/E(s) výsledné soustavy G.
3. Ověřte výsledek součinu přenosů G1(s), G2(s) z bodu 2), podle potřeby si vyžádejte pomoc od učitele
	1. v prostředí softwaru Wolfram-Mathematica otevřete soubor typu .nb (notebook) a nazvěte jej SeRaSy \_jmeno\_trida\_datum,
	2. seznamte s příkazovými řádky *TransferFunctionModel* , SystemsModelSeriesConnect a *SystemsModelParallelConnect* a jejich použití,
	3. Vytvořte funkční model pomocí příkazových řádků : *TransferFunctionModel* a SystemsModelSeriesConnect.
4. Na základě funkčního modelu z bodu 3) určete řád bloku G1 a G2 a výsledné soustavy G.

**Závěr:**

do závěru se uvede porovnávání

* vlastnosti řazení sériových bloků v booleovské a v blokové algebře a zejména typový rozdíl mezi vstupy a výstupy.
* příkazových řádků: *TransferFunctionModel* a SystemsModelSeriesConnect .

# Zdroje

Všechny uveřejněné odkazy

* Interní studijní materiál školy a firemní dokumentace software **Wolfram-Mathematica**.
* Materiál je určen pro bezplatné používání pro potřeby výuky a vzdělávání na všech typech škol a školských zařízení. Jakékoliv další využití podléhá autorskému zákonu.

Všechna neocitovaná autorská díla jsou dílem autora.

Všechny neocitované obrázky jsou součástí prostředků výukového software **Microsoft office 2007**.