|  |  |
| --- | --- |
| **Projekt** | **Amper**, SŠ PTA Jihlava - Pracoviště Legionářů 3 |
| Číslo projektu | CZ .1.07/1.1.36/02.0066 |
| Číslo sady | 05 |
| Číslo vzdělávacího materiálu | *05/5* |
| Autor | Ing. Salah Ifrah |
| Datum vytvoření | 15 září 2013 |
| **Předmět** | ***Automatické řízení*** |
| **Téma** | ***Sériová struktura PD regulátoru***  |
| 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 90 minut* |
| Inovace | *ICT podpora teoretické výuky automatického řízení simulací, vyšší názornost a originalita, podpora interakce mezi učitelem a žákem* |

Klíčová aktivita: sériová struktura PD regulátoru, funkční model, obrazový přenos celku

Cíl:

* Vytvořit blokové schéma elektronické sériové struktury PD regulátoru.
* Vytvořit pro tuto strukturu funkční model v prostředí Wolfram-Mathematica .

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

Vstupní znalosti

 Pomocné prostředky:

- Wolfram-Mathematica, CDFplayer

- Amper\_05\_ SerStrukturaRegulatoruPD\_Cv.cdf

- Kurz automatického řízení

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

**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\_{p}=K\_{p}, G\_{D}=1+T\_{D}\*s $

u(0)

**Gr**

u**PD**(t)

u**P**(t)

u(t)

e(t)

w(t)

y(t)

**-**

**GD**

**GP**

Kde:

w(t) je žádaná veličina, y(t) je regulovaná veličina, e(t) je vstup regulátoru, u(t) je akční veličina, u(0) je počáteční hodnota akční veličiny regulátoru PD, u**P**(t) je akční veličina proporcionální složky, u**D**(t) je akční veličina derivační složky, u(t) je akční veličina regulátoru PD, G**P** je přenos proporcionální složky a G**D** je přenos derivační složky.K**P** je zesílení proporcionální složka a T**D** je derivační konstanta.

**Úkoly:**

1. Připravte referát.
2. Odvoďte jednotlivé obrazové přenosy Gp , GD a vytvořte výsledný přenos Gr PD regulátoru dle obrázku:
	1. uveďte obecnou definici obrazového a frekvenčního přenosu,
	2. určete vstupy a výstupy pro každý rozdílový člen a blok Gp , GD a Gr
	3. napište vztah mezi vstupem a výstupem pro každý rozdílový člen,
	4. napište vztah mezi vstupem a výstupem pro každý blok Gp , GD a Gr,
	5. spočítejte výsledný obrazový výstup regulátoru Gr .
3. Ověřte výsledky elektronické sériové struktury PD regulátoru z bodu 2) v prostředí softwaru Wolfram-Mathematica, podle potřeby si vyžádejte pomoc od učitele
	1. v prostředí softwaru Wolfram-Mathematica otevřete soubor typu .nb (notebook) a nazvěte jej SerStrPDreg \_jmeno\_trida\_datum
	2. seznamte s příkazovými řádky *TransferFunctionModel* , *TransferFunctionExpand* a *SystemsModelFeedbackConnect* a jejich použití,
	3. Vytvořte funkční model pomocí příkazových řádků : " *TransferFunctionModel ", "TransferFunctionExpand " a "SystemsModelFeedbackConnect*".
4. Na základě funkčního modelu z bodu 3) určete řád bloků G**p** , G**D** a řád výsledného přenosu PD regulátoru G**r**.

**Závěr:**

do závěru uveďte shrnutí poznatků o elektronické sériové struktuře PD regulátoru a její využití v regulační technice.

# Zdroje

* 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**.