INSTITUT FÜR REGELUNGSTECHNIK



Grundlagen der Regelungstechnik

20. Übung Wintersemester

Aufgabe: Auslegung von Kompensationsreglern in z

Für die PT₂-Strecke $(G_HG)_z(z)$ aus den vorherigen soll zunächst ein Kompensationsregler für Führungsverhalten so ausgelegt werden, dass sich der geschlossene Kreis wie ein vorgegebenes Modell $M_{wz}(z)$ verhält (Abbildung ??). Die Störgröße D_z soll zunächst vernachlässigt werden.

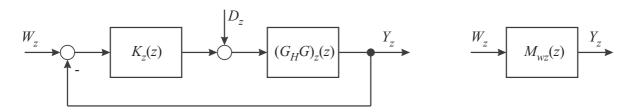


Bild 20.1: Kompensationregler für Führungsverhalten

Die Impulsübertragungsfunktion mit Halteglied der Strecke lautet

$$(G_H G)_z(z) = r_1 \frac{z - z_{01}}{(z - z_1)(z - z_2)}$$

mit $r_1 = 0.021$, $z_{01} = -0.819$, $z_1 = 0.607$, und $z_2 = 0.905$ bei T = 0.5 s.

- Vorgabe des Führungsverhaltens
 - a) Wählen Sie als Modell

$$M_{wz}(z) = \frac{1 + c_1 + c_0}{z^2 + c_1 z + c_0}$$

für stationäre Genauigkeit und vorgebbare Eigenfrequenz und Dämpfung des geschlossenen Kreises. Wie wirkt sich die abtastungsbedingte Nullstelle der Streckenübertragungsfunktion aus?

b) Wählen Sie jetzt

$$M_{wz}(z) = \frac{1 + c_1 + c_0}{1 - z_{01}} \cdot \frac{z - z_{01}}{z^2 + c_1 z + c_0}.$$

Welcher Regler ergibt sich jetzt? Vergleichen Sie die Stellgrößenverläufe beider Regler bei Führungs- und Störanregung. Was bedeutet das Ergebnis für die Modellvorgabe?

- c) Wie lautet die Störübertragungsfunktion $\frac{Y_z}{D_z}\Big|_{W_z=0}$?
 Lässt sie sich ohne Veränderung des Führungsverhaltens beeinflussen?
- Entkoppelte Vorgabe des Stör- und Führungsverhaltens
 Jetzt soll eine entkoppelte Vorgabe von Stör- und Führungsverhalten erfolgen.
 Dazu wird erst ein Regler so ausgelegt, dass die Störübertragungsfunktion einem

INSTITUT FÜR REGELUNGSTECHNIK



Grundlagen der Regelungstechnik

20. Übung Wintersemester

Störmodell $M_{dz}(z)$ entspricht. Anschließend kann ein Führungsfilter dafür sorgen, dass die Führungsübertragungsfunktion wieder einem Modell $M_{wz}(z)$ entspricht (Abbildung ??).

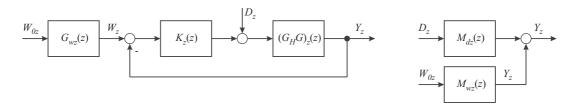


Bild 20.2: Kompensationregler für Stör- und Führungsverhalten

d) Berechnen sie allgemein einen Regler für das Störmodell

$$M_{dz} = \frac{z-1}{z-z_{Md}} \cdot (G_H G)_z(z).$$

Ist das Störverhalten bei einer schwach gedämpften Strecke zufriedenstellend? Lassen sich die "verborgenen Schwingungen" wieder so einfach beseitigen wie vorher?

e) Bestimmen Sie das Führungsfilter $G_{wz}(z)$.

