

Підсекція «Вища математика»

УДК 517.2

ЗАСТОСУВАННЯ ОПЕРАЦІЙНОГО ЧИСЛЕННЯ ДО ЗАДАЧ
АВТОМАТИЗОВАНОГО УПРАВЛІННЯ

Студ. В.В.Олійник, гр. БА1-16

Студ. Ю.Г.Рогинський, гр. БА1-16

Науковий керівник доц. І.М. Зелепугіна

Київський національний університет технологій та дизайну

Мета: Розкрити особливості використання математичних методів та моделей до розв'язання задач автоматизованого управління.

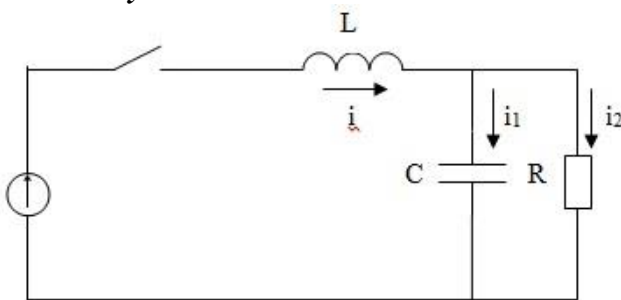
Завдання: Математичні моделі багатьох систем автоматичного управління являють собою системи інтегро-диференціальних рівнянь. Особливо це стосується моделей, пов'язаних з перехідними процесами в електричних ланцюгах. Показати можливість використання засобів операційного числення саме для таких задач автоматизованого управління.

Об'єкт: Система, що являє собою електричний RLC ланцюг, підключається до джерела з постійною електрорушійною силою. Необхідно знайти силу струму як функцію часу шляхом побудови відповідної математичної моделі та її використання.

Методи: складання систем інтегро-диференціальних рівнянь, операційне числення.

Наукова новизна та практичне значення отриманих результатів: Розширено застосування математичних методів до певних задач автоматизованого управління

Результати:



Електрична схема системи наведена на малюнку зліва. Ланцюг підключено до джерела струму з постійною електрорушійною силою (ЕРС), що дорівнює E , при цьому, до моменту включення, струм та заряд в ланцюгу були відсутніми.

Математична модель цієї системи являє собою систему інтегро-диференціальних рівнянь Кірхгофа.

$$\begin{cases} Li'(t) + \frac{1}{c} \int_0^t (i(\tau) - i_1(\tau)) d\tau = E \\ Ri_1(t) - \frac{1}{c} \int_0^t (i(\tau) - i_1(\tau)) d\tau = 0 \end{cases} \quad (1),$$

при цьому $i(t) - i_1(t) = i_2(t)$. Початкові умови $i(0) = i_1(0) = 0$.

Система (1) лінійна. Спробуємо застосувати до неї перетворення Лапласа, щоб звести задачу до вирішення алгебраїчних рівнянь.

Перетворенням Лапласа функції дійсної змінної $f(t)$ називається функція комплексної змінної $F(p)$ така, що:

$$F(p) = \int_0^{\infty} e^{-pt} f(t) dt,$$

при цьому функція F називається зображенням функції f , і, навпаки, функція f називається оригіналом функції F . Позначається така відповідність $f \rightarrow F$.

Методика застосування перетворення Лапласа до вирішення інтегро-диференціальних рівнянь полягає в заміні таких рівнянь (щодо оригіналів) відповідними алгебраїчними рівняннями (щодо зображень) з урахуванням початкових умов, вирішення отриманих рівнянь (щодо зображень) та знаходження по знайденим зображенням шуканих оригіналів.

Застосуємо таку методику до вирішення системи (1). При цьому позначимо $i(t) \rightarrow I(p)$, $i_1(t) \rightarrow I_1(p)$, диференціюванню в вихідній системі відповідає множення на p в утвореній, а інтегралу – ділення на p . Отримаємо таку систему рівнянь:

$$\begin{cases} LpI(p) + \frac{1}{Cp}(I(p) - I_1(p)) = \frac{E}{p} \\ RI_1(p) - \frac{1}{Cp}(I(p) - I_1(p)) = 0 \end{cases}$$

або

$$\begin{cases} \left(Lp + \frac{1}{Cp}\right)I(p) - \frac{1}{Cp}I_1(p) = \frac{E}{p} \\ \frac{1}{Cp}I(p) - \left(R + \frac{1}{Cp}\right)I_1(p) = 0 \end{cases}$$

Вирішуючи цю систему відносно I та I_1 , матимемо:

$$I_1(p) = \frac{E}{RLC} \cdot \frac{1}{p\left(p^2 + \frac{1}{CR}p + \frac{1}{LC}\right)},$$

$$I(p) = \frac{E}{RLC} \left(CR \frac{1}{p^2 + \frac{1}{CR}p + \frac{1}{LC}} + \frac{1}{p\left(p^2 + \frac{1}{CR}p + \frac{1}{LC}\right)} \right)$$

Якщо $\frac{1}{LC} - \frac{1}{4C^2R^2} > 0$, то, позначаючи цей вираз ω_1^2 та переходячи до оригіналів, отримаємо:

$$i_1(t) = \frac{EL}{R} (1 - e^{-t/2RC} \left(\cos \omega_1 t + \frac{1}{2CR\omega_1} \sin \omega_1 t \right))$$

$$i(t) = \frac{E}{R} (1 - e^{-t/2RC} \left(\cos \omega_1 t + \frac{1}{\omega_1} \left(\frac{1}{2RC} - \frac{R}{L} \right) \sin \omega_1 t \right))$$

Силу струму $i_2(t)$ можна знайти як різницю $i(t) - i_1(t)$.

Якщо $\frac{1}{LC} - \frac{1}{4C^2R^2} < 0$, то позначаючи $\beta^2 = \frac{1}{4C^2R^2} - \frac{1}{LC}$ та переходячи до оригіналів, отримаємо:

$$i_1(t) = \frac{EL}{R} (1 - e^{-t/2RC} \left(\operatorname{ch} \beta t + \frac{1}{2CR\beta} \operatorname{sh} \beta t \right))$$

$$i(t) = \frac{E}{R} (1 - e^{-t/2RC} \left(\operatorname{sh} \beta t + \frac{1}{\beta} \left(\frac{1}{2RC} - \frac{R}{L} \right) \operatorname{ch} \beta t \right))$$

Висновки: створена математична модель однієї задачі автоматизованого управління та знайдено її розв'язок, отже методи операційного числення раціональні та ефективні для використання в задачах автоматизованого управління, пов'язаних з перехідними процесами в електричних ланцюгах.

Ключові слова: система інтегро-диференціальних рівнянь, операторні рівняння, операційне числення.