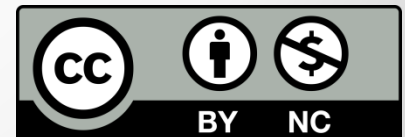


Úvod do automatizace

09

Základní rozdělení členů Regulačního Obvodu

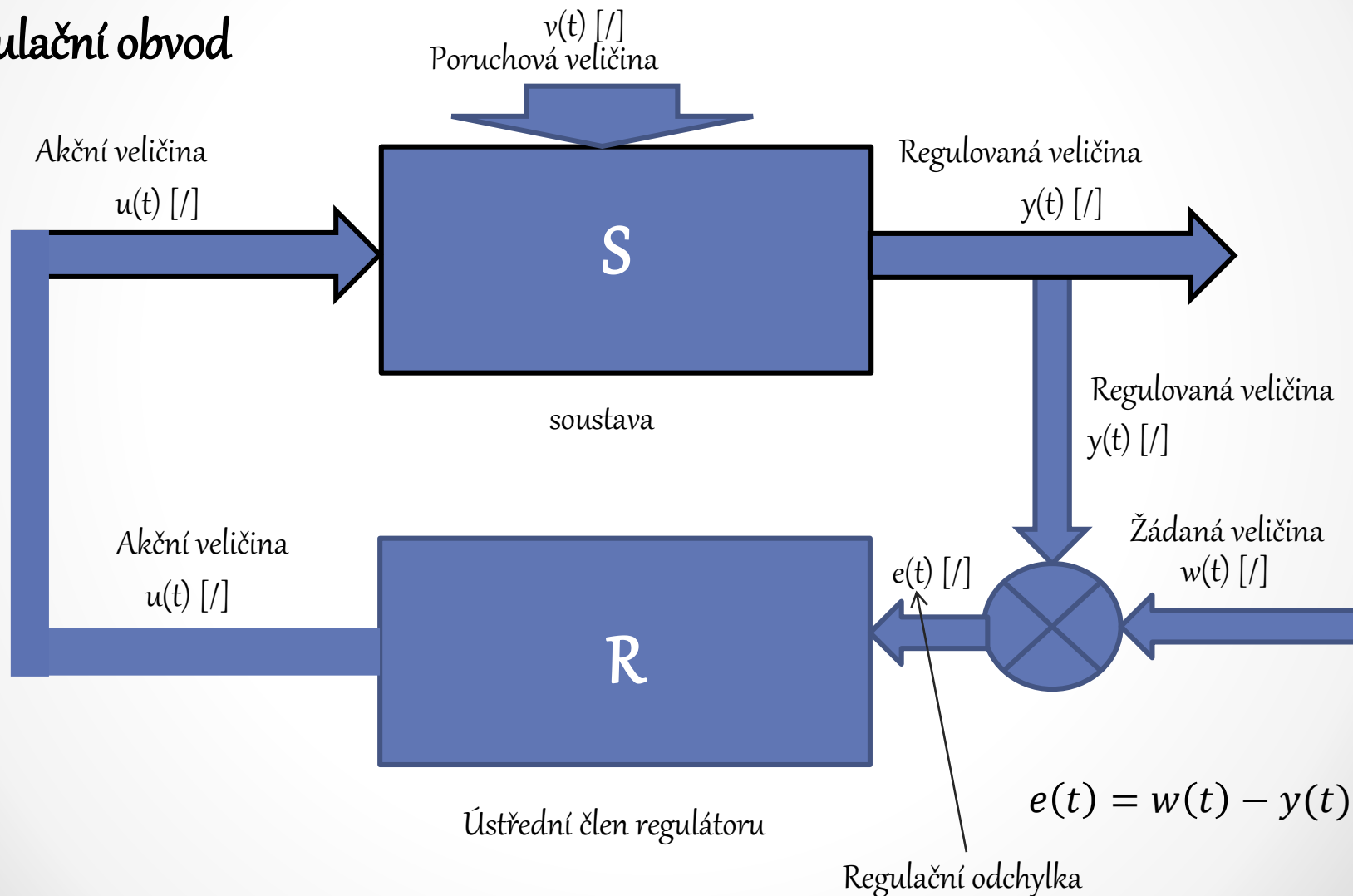


Dynamické soustavy a regulační členy (členy regulačního obvodu)

- ✓ LDR – lineární diferenciální rovnice
- ✓ Přenos systému
- ✓ Nuly a póly přenosu systému
- ✓ Přenos systému ve tvaru časových konstant
- ✓ Rozklad přenosu v parciální zlomky
- ✓ Impulsní funkce a impulsní charakteristika
- ✓ Přechodová funkce a přechodová charakteristika
 - Frekvenční přenos
 - Frekvenční charakteristika v komplexní rovině
 - Frekvenční charakteristiky v logaritmických souřadnicích
 - **Základní rozdělení členů regulačního obvodu**

Základní pojmy automatizace

Regulační obvod



Regulační členy – členy regulačního obvodu

Regulační členy dělíme podle jejich dynamického chování, které můžeme vidět z jejich přechodové charakteristiky.

Opakování: Odpovězte na otázku: „Co je to přechodová charakteristika“?

Existují principiálně tři typy:

- 1. Proporcionální (neboli statické)*
- 2. Integrační (neboli astatické)*
- 3. Derivační*

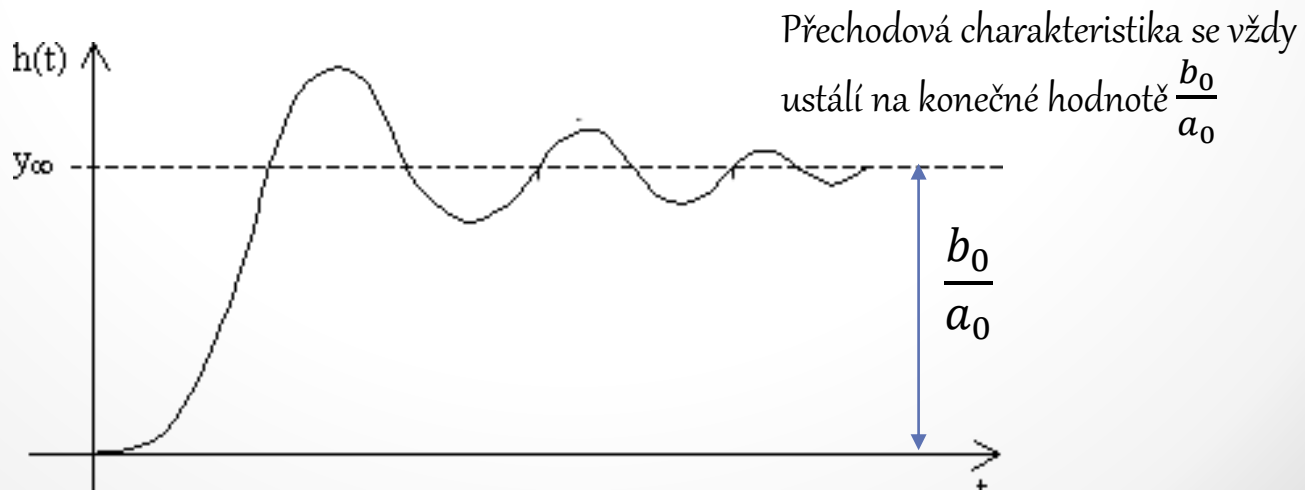
Regulační členy – členy regulačního obvodu

- *Proporcionální (neboli statické)*
- *Integrační (neboli astatické)*
- *Derivační*

Obecný přenos regulačního členu s proporcionálním chováním.

A jedná-li se o regulovanou soustavu, mluvíme o ní, jako o „statické soustavě“ (nějakého řádu, v našem případě n-tého řádu).

- $$G(s) = \frac{b_m s^m + b_{m-1} s^{(m-1)} + \dots + b_0}{a_n s^n + a_{n-1} s^{(n-1)} + \dots + a_0}$$



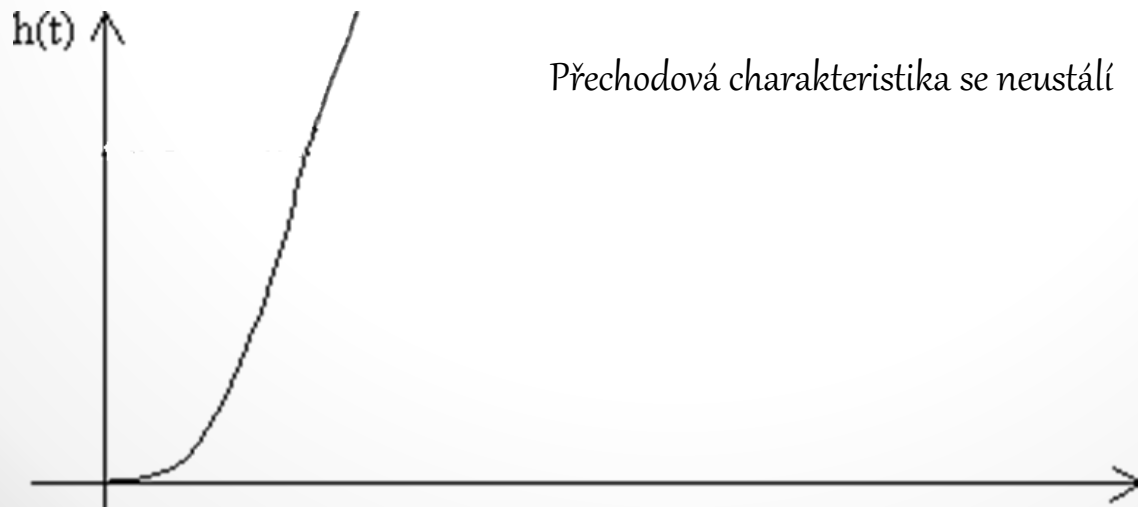
Regulační členy – členy regulačního obvodu

- ✓ *Proporcionální (neboli statické)*
- *Integrační (neboli astatické)*
- *Derivační*

Obecný přenos regulačního členu s integračním chováním.

A jedná-li se o regulovanou soustavu, mluvíme o ní, jako o „astatické soustavě“.

- $$G(s) = \frac{b_m s^m + b_{m-1} s^{(m-1)} + \dots + b_0}{s^s (a_n s^{n-s} + \dots + a_s)} \quad (a_0 = 0)$$

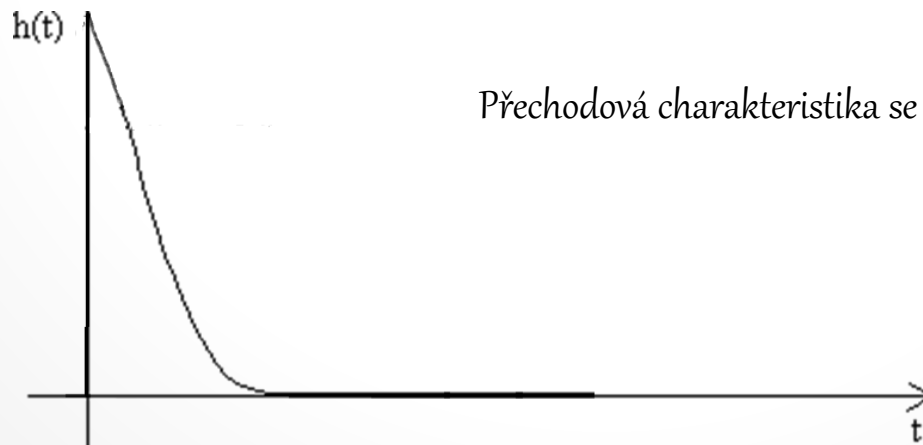


Regulační členy – členy regulačního obvodu

- ✓ *Proporcionální (neboli statické)*
- ✓ *Integrační (neboli astatické)*
- ***Derivační***

Obecný přenos regulačního členu s derivačním chováním.

- $$G(s) = \frac{s^r (b_m s^{m-r} + \dots + b_r)}{a_n s^n + a_{n-1} s^{(n-1)} + \dots + a_0} \quad (b_0 = 0)$$



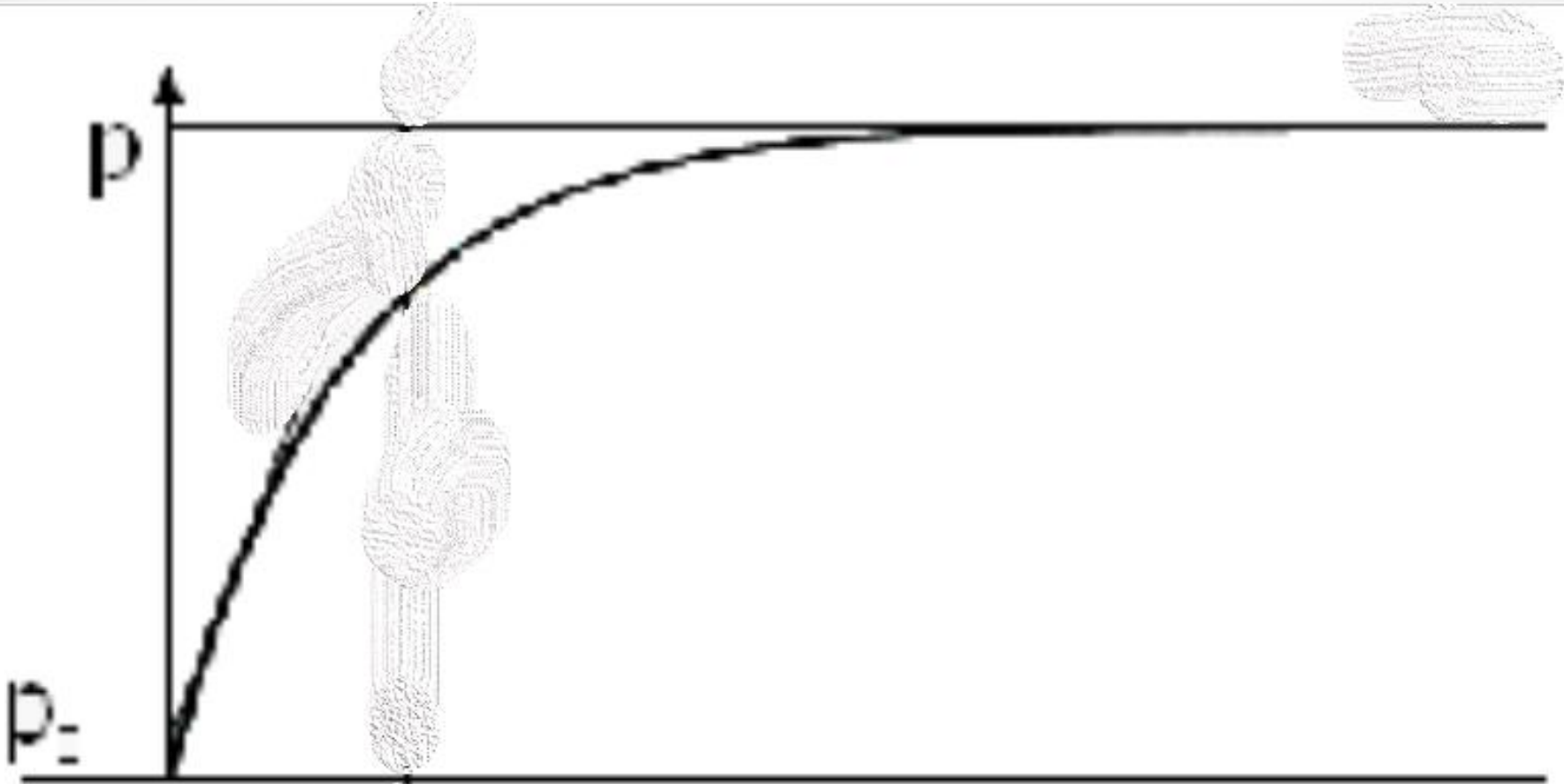
Regulační členy

$G(s) = k$	Proporcionální členy bez setrvačnosti (ideální proporcionální člen)			
$G(s) = \frac{k}{1 + sT}$	Proporcionální člen se setrvačností 1. řádu			
$G(s) = \frac{k}{1 + 2\xi Ts + s^2 T^2}$	Proporcionální člen se setrvačností 2. řádu	$\xi > 1$	$G(s) = \frac{k}{(1 + sT_1)(1 + sT_2)}$	aperiodický
		$\xi = 1$	$G(s) = \frac{k}{(1 + sT)^2}$	mezní aperiodický
		$0 < \xi < 1$	Nejde rozložit	kmitavý
		$\xi = 0$	$G(s) = \frac{k}{1 + s^2 T^2}$	Konzervativní (bezztrátový)
$G(s) = \frac{b_m s^m + \dots + b_0}{a_n s^n + \dots + a_0}$	Proporcionální člen se setrvačností n-tého řádu			

Regulační členy

$$G(s) = \frac{k}{1 + Ts}$$

Proporcionální člen se setrvačností 1. řádu

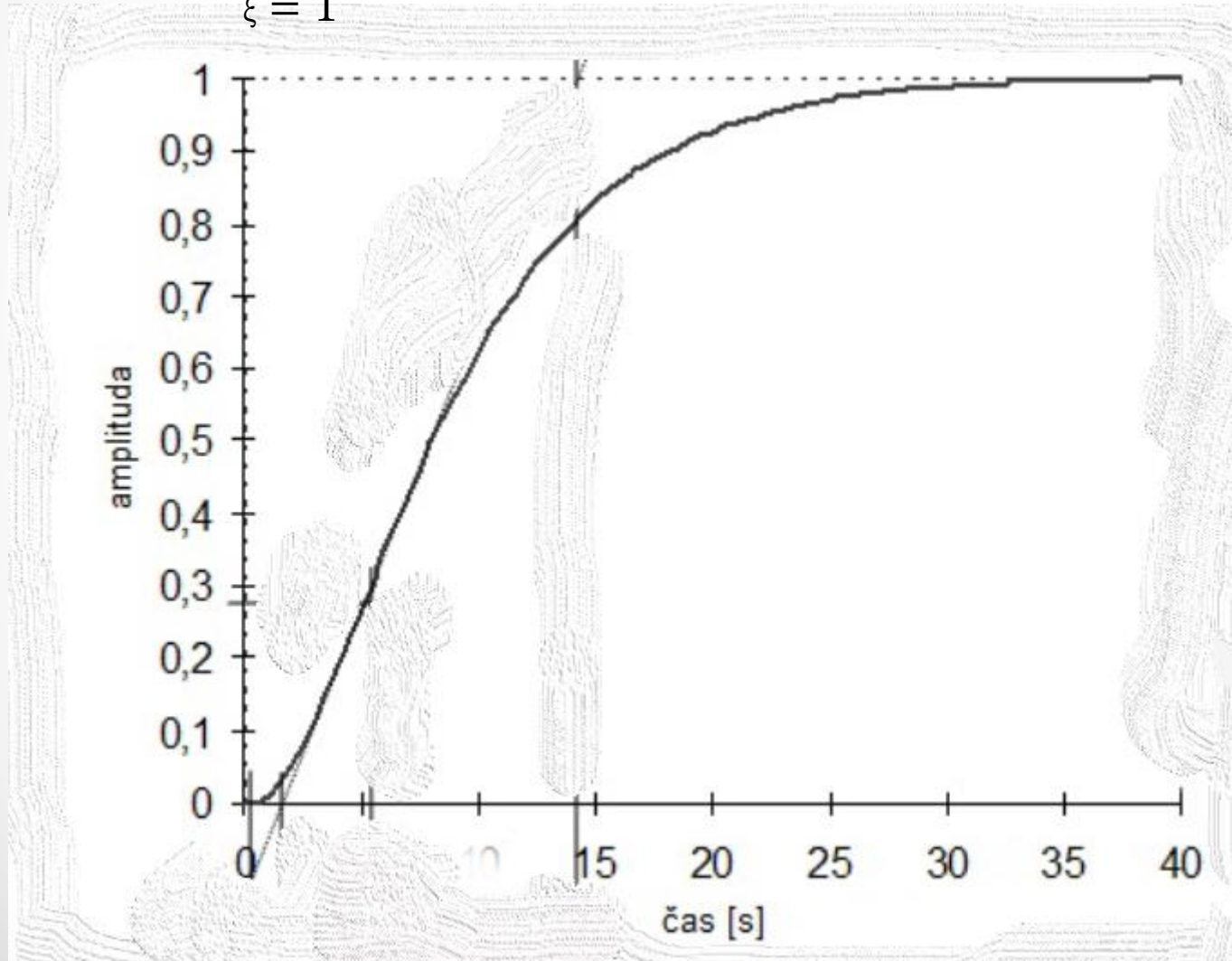


Regulační členy

- $$G(s) = \frac{k}{1+2\xi Ts+T^2s^2}$$

Proporcionální člen se setrvačností 2. řádu

$$\xi = 1$$

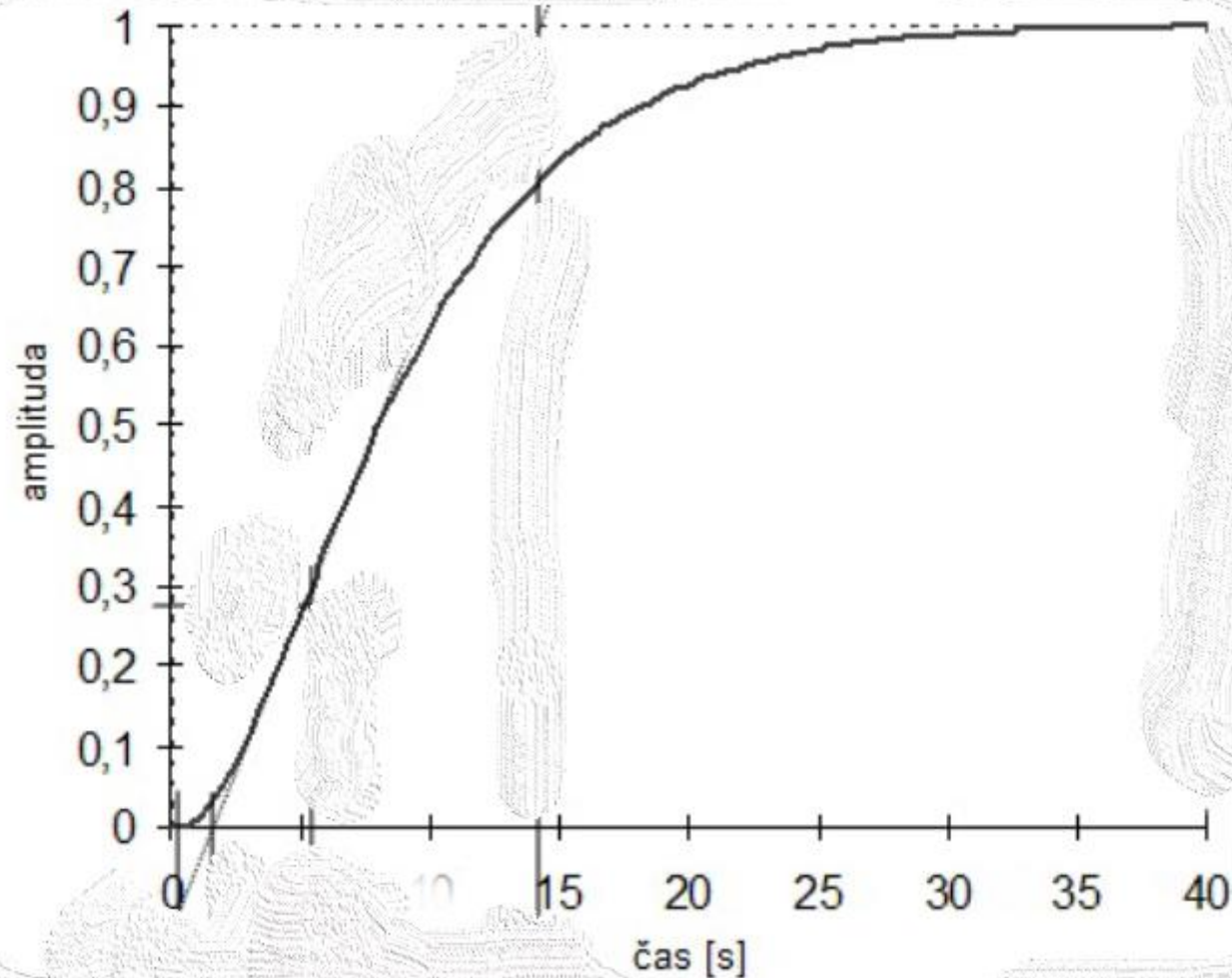


Regulační členy

$$G(s) = \frac{k}{1+2\xi Ts+s^2T^2}$$

Proporcionální člen se setrvačností 2. řádu

$\xi > 1$

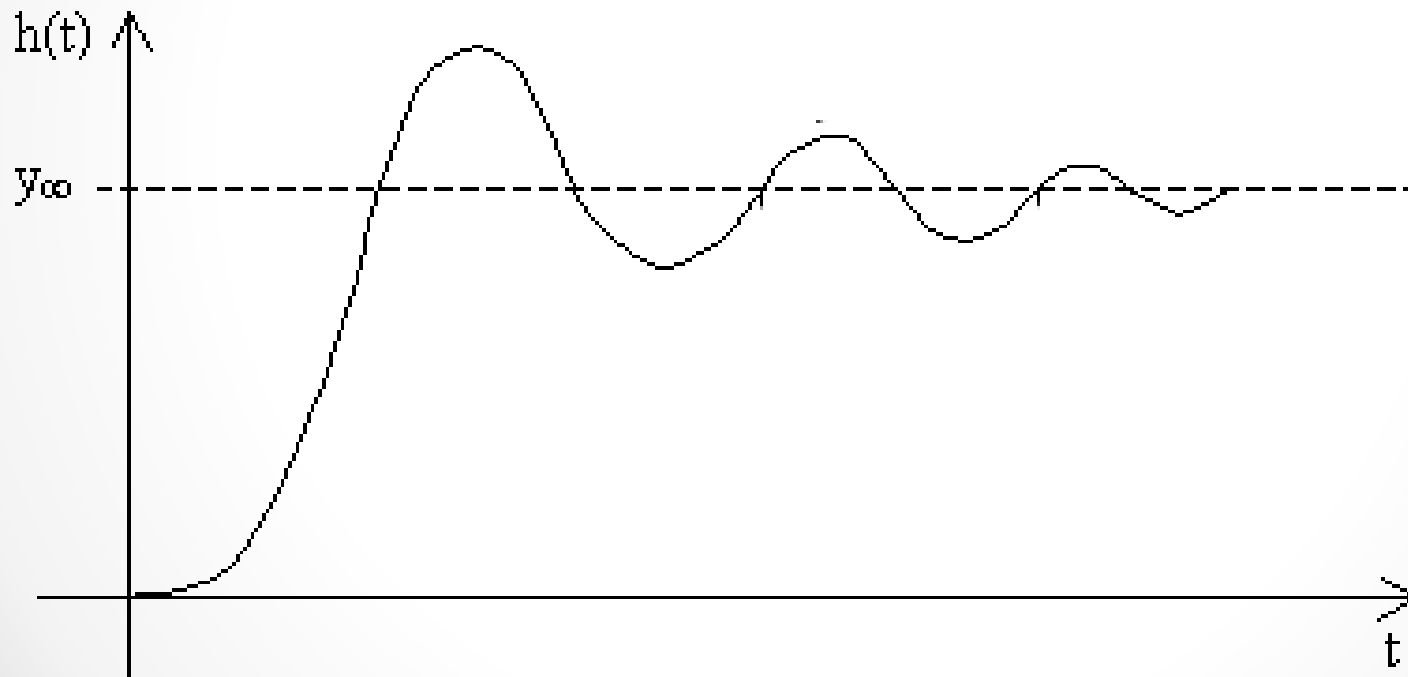


Regulační členy

- $$G(s) = \frac{k}{1+2\xi Ts+s^2T^2}$$

Proporcionální člen se setrvačností 2. řádu

$$0 < \xi < 1$$



Regulační členy

Integrační členy

$G(s) = \frac{k}{s}$	Integrační člen (prvého řádu) bez setrvačnosti (ideální integrační člen)
$G(s) = \frac{k}{s(Ts + 1)}$	Integrační člen (prvého řádu) se setrvačností 1.řádu
$G(s) = \frac{k}{s(1 + 2\xi Ts + s^2T^2)}$	Integrační člen (prvého řádu) se setrvačností 2.řádu
$G(s) = \frac{k}{s^2(Ts + 1)}$	Integrační člen (druhého řádu) se setrvačností 1.řádu

Regulační členy

Derivační členy

$G(s) = ks$	Derivační člen (prvého řádu) bez setrvačnosti (ideální derivační člen)
$G(s) = \frac{ks}{Ts + 1}$	Derivační člen (prvého řádu) se setrvačností 1.řádu
$G(s) = \frac{ks}{1 + 2\xi Ts + s^2T^2}$	Derivační člen (prvého řádu) se setrvačností 2.řádu
$G(s) = \frac{ks^2}{Ts + 1}$	Derivační člen (druhého řádu) se setrvačností 1.řádu

Regulační členy

$$a) \quad G(s) = \frac{2s}{s+3}$$

$$b) \quad G(s) = \frac{0,5}{s(s+2)}$$

$$c) \quad G(s) = \frac{3s+1}{4s+1}$$

$$d) \quad G(s) = \frac{2s+1}{3s^2+5s+1}$$

$$e) \quad G(s) = \frac{3}{s^2(s+1)}$$

$$f) \quad G(s) = \frac{s^2(2s+1)}{6s^3+2s^2+s+1}$$

Použitá literatura

[1] Ivan Švarc, Branislav Lacko, Ing. Zdeněk Němec, AUTOMATIZACE vydavatelství PC-DIR s.r.o 1995 **str. 45**