

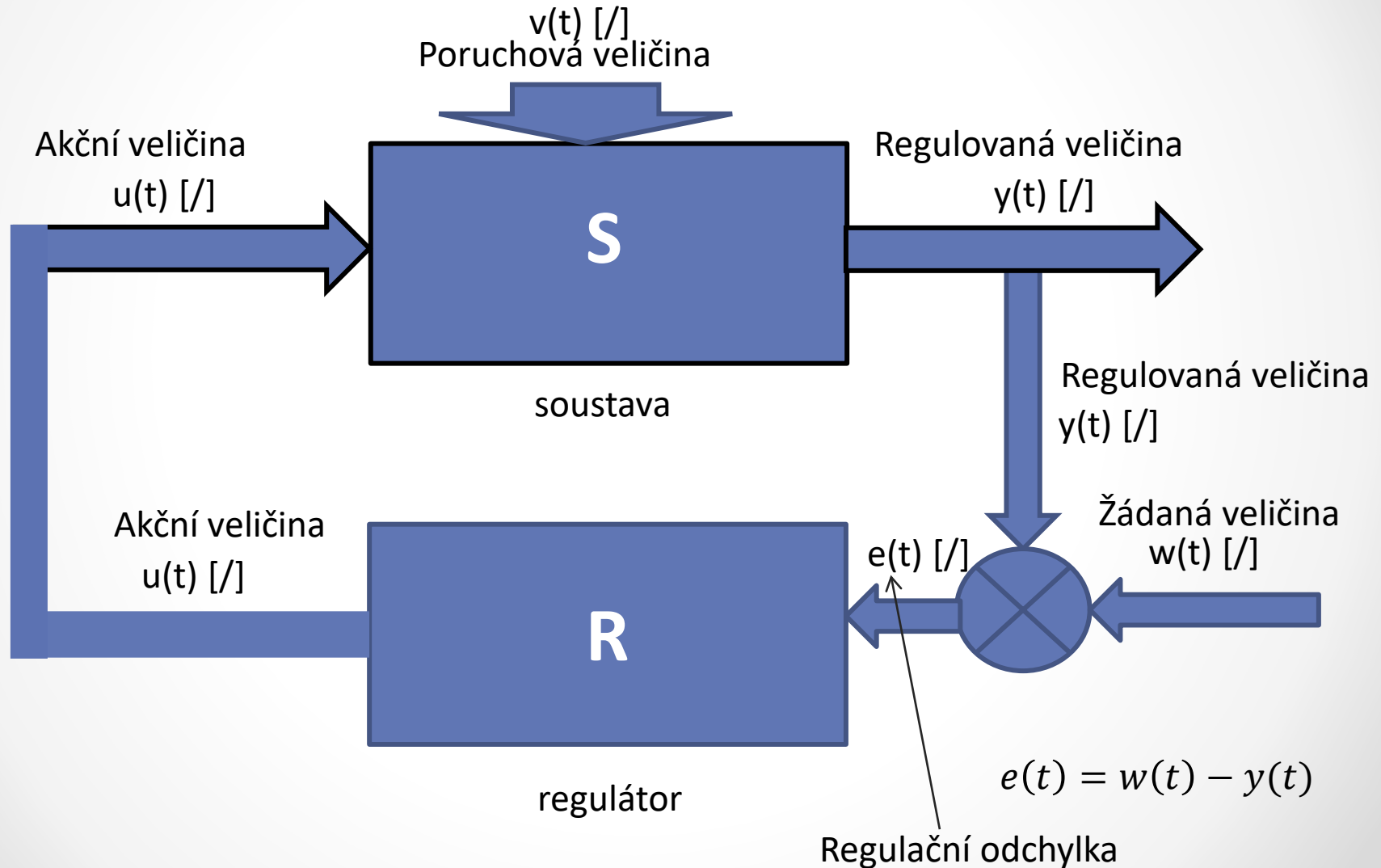
# Automatizace 10

Nespojité regulátory

# Témata

- ✓ Regulační obvod
- ✓ Regulační členy
- **Simulátor Soustavy, Regulátoru a Regulačního obvodu**
- Typy regulátorů
- Nespojité regulátory
- Spojitý regulátor typu PID
- Identifikace regulované soustavy
- Návrh parametrů PID regulátoru
- Stabilita spojitého regulačního obvodu
- Optimalizace spojitého regulačního obvodu
- Diskrétní regulátor typu PSD
- Diskrétní regulátor typu Fuzzy

# Regulační obvod



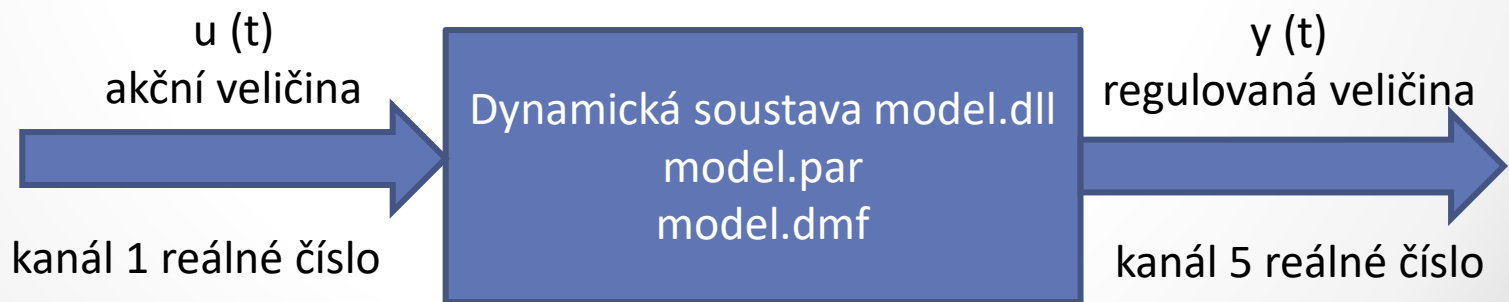
# Program Control Web

- Na stránkách [ucebnaaut.wz.cz](http://ucebnaaut.wz.cz) najdete podrobný návod jak pomocí nainstalovaného programu Control Web ver. 6.1 můžete simulovat dynamické soustavy, regulátor PID a regulační obvod se soustavou a regulátorem PID
- V současné době existuje již aktuální verze CW 8, která umožňuje časově neomezenou práci s vývojovým prostředím CW (ale není k dispozici podrobný návod)
- Aktuální vývojovou verzi programu Control Web si můžete stáhnout ze stránek výrobce Moravské přístroje [zde](#)
- Příručka na programování simulace soustav ve starší verzi CW6.1 [zde](#)

# Program Control Web

## Princip:

- Máte k dispozici ovladač (model.dll) , který má parametry v souboru „model.par“. Parametry soustavy se dají nastavit podle Vaší potřeby viz návod.
- K ovladači je připojen ještě jeden soubor model.dmf, ve kterém je informace jaké kanály (identifikační čísla) jsou vstupní a jaké výstupní. Z principu pro spojitou regulaci jsou tyto typy kanálů reálná čísla [real].



*Poznámka: vlastní kanály se definují jako proměnné typu kanál-var-real a jsou vztaženy ke konkrétnímu ovladači s jeho parametry. Viz písemný návod [zde](#)*