

**SPOJITÉ LINEÁRNE RIADENIE – vlastnosti regulačných členov**

kde  $A = \sqrt{a^2 + b^2}$  a  $\varphi = \tan^{-1} \frac{b}{a}$

Prevod goniometrického tvaru komplexného čísla na exponenciálny tvar je podľa Eulerovho vzťahu  $e^{j\varphi} = \cos \varphi + j \sin \varphi$ . Takže frekvenčný prenos  $G(j\omega)$  si upravíme na exponenciálny tvar

$$G(j\omega) = A(\omega) \cdot e^{j\varphi(\omega)} \tag{29}$$

a podľa postupu uvedeného v príklade 14 vypočítame do tabuľky hodnoty  $A$  a  $\varphi$  pre volené hodnoty  $\omega$  a z tejto tabuľky skonštruujeme frekvenčnú charakteristiku.

**Príklad 15:**

Zostrojte frekvenčnú charakteristiku systému s prenosom

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

**Riešenie:**

Tento príklad budeme riešiť obidvomi spôsobmi konštrukcie frekvenčnej charakteristiky, tzn. ako zo zložkového tvaru prenosu tak z exponenciálneho tvaru.

Najprv vykonávame konštrukciu zo zložkového tvaru  $G(j\omega)$ . Zmeníme ho na tento tvar. Ak je komplexné číslo v tvare zlomku, prevádzame ho na zložkový tvar rozšírením zlomku číslom komplexne združeným k menovateľu:

$$G(j\omega) = \frac{1,5}{2(j\omega)^2 + 3j\omega + 1} = \frac{1,5}{1 - 2\omega^2 + 3j\omega} \frac{1 - 2\omega^2 - 3j\omega}{1 - 2\omega^2 - 3j\omega} = \frac{1,5 - 3\omega^2}{(1 - 2\omega^2)^2 + 9\omega^2} - j \frac{4,5\omega}{(1 - 2\omega^2)^2 + 9\omega^2}$$

Hodnoty  $Re(\omega)$  a  $Im(\omega)$  sú v prvej časti tabuľky 3. Na základe tejto tabuľky je zostrojená frekvenčná charakteristika na obr. 16.

Ďalej zostrojíme tú istú frekvenčnú charakteristiku z exponenciálneho tvaru frekvenčného prenosu

$$G(j\omega) = \frac{1,5}{\sqrt{(1 - 2\omega^2)^2 + 9\omega^2}} e^{-\tan^{-1} \frac{4,5\omega}{1,5 - 3\omega^2}}$$

Tu sme prvú časť výrazu dosadili ako

$$A = \left| \frac{1,5}{1 - 2\omega^2 + 3j\omega} \right| = \frac{|1,5|}{|1 - 2\omega^2 + 3j\omega|} = \frac{1,5}{\sqrt{(1 - 2\omega^2)^2 + (3\omega)^2}}$$

a druhú časť výrazu zo zložkového tvaru  $G(j\omega)$  použitím vzťahu  $\varphi = \tan^{-1} \frac{b}{a}$

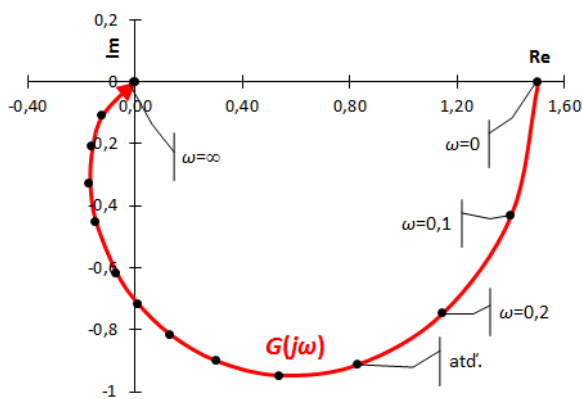
Vypočítané hodnoty  $A(\omega)$  a  $\varphi(\omega)$  sú uvedené v druhej časti tabuľky 3. Z nich je konštrukcia frekvenčnej charakteristiky opäť na obr. 16, frekvenčná charakteristika sa samozrejme zhoduje s predchádzajúcou.

$\omega$	$Re(\omega)$	$Im(\omega)$	$A(\omega)$	$\varphi(\omega)$
0	1,500	0	1,500	0
0,1	1,399	-0,428	1,507	-17,021
0,2	1,144	-0,746	1,526	-33,111
0,3	0,830	-0,911	1,545	-47,663
0,4	0,536	-0,946	1,545	-60,461
0,5	0,300	-0,900	1,500	-71,565
0,6	0,127	-0,814	1,394	-81,158

0,7	0,007	-0,714	1,237	-89,454
0,8	-0,072	-0,617	1,061	-96,654
1	-0,150	-0,450	0,750	-108,435
1,2	-0,171	-0,327	0,535	-117,575
1,5	-0,162	-0,208	0,344	-127,875
2	-0,124	-0,106	0,192	-139,399
10	-0,007	-0,001	0,008	-171,427
1000000	0,000	0,000	0,000	-180,000

Tab. 3

**SPOJITÉ LINEÁRNE RIADENIE – vlastnosti regulačných členov**



Obr. 16

Na výpočet hodnôt a vykresľovanie obdobných grafov je samozrejmosťou používať príslušný softvér, napr. Excel.

**Príklad 16:**

Zostrojte frekvenčné charakteristiky pre systémy s prenosmi

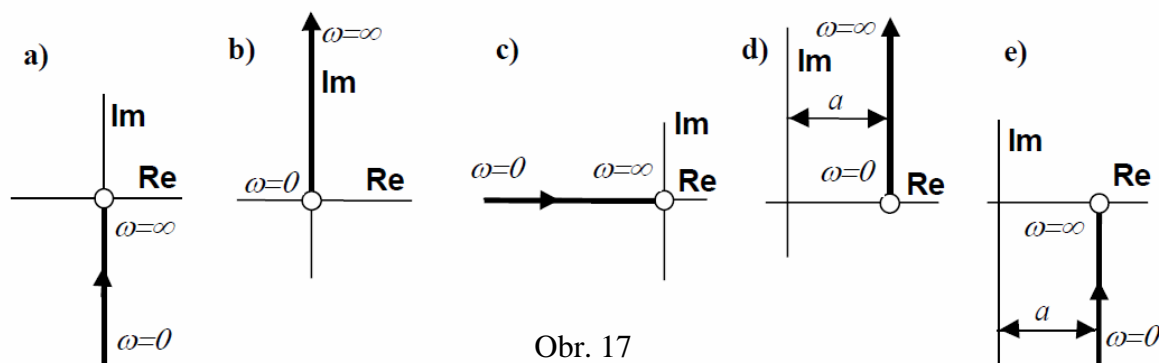
- a)  $G(s) = \frac{k}{s}$
- b)  $G(s) = ks$
- c)  $G(s) = \frac{k}{s^2}$
- d)  $G(s) = ks + a$
- e)  $G(s) = \frac{k}{s} + a$

**Riešenie:**

Frekvenčné prenosy sú (prípadne po úprave)

- a)  $G(j\omega) = -j \frac{k}{\omega}$
- b)  $G(j\omega) = kj\omega$
- c)  $G(j\omega) = -\frac{k}{\omega^2}$
- d)  $G(j\omega) = kj\omega + a$
- e)  $G(j\omega) = -j \frac{k}{\omega} + a$

Zodpovedajúce frekvenčné charakteristiky sú na obr.17.



Obr. 17

Teraz niečo o **tvare frekvenčných charakteristík**. Dá sa ľahko ukázať, že frekvenčná charakteristika proporcionálneho člena s oneskorením 1. rádu s prenosom

$$G(s) = \frac{k}{(T_1s + 1) \dots}$$

je polkružnica v kvadrante  $Re = +, Im = -$ . Ďalšie proporcionálne regulačné členy s prenosmi

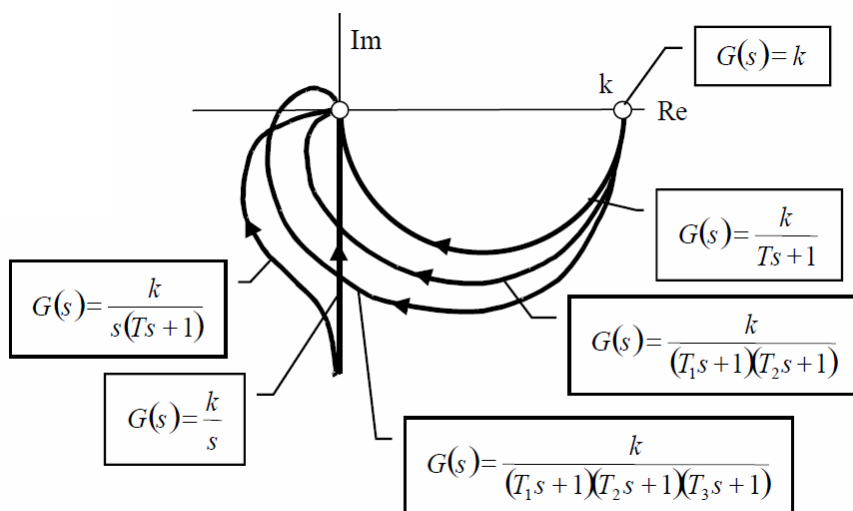
$$G(s) = \frac{k}{(T_1s + 1)(T_2s + 1) \dots}$$

majú frekvenčné charakteristiky, začínajúce v rovnakom bode  $[k, 0]$  na reálnej osi, končiace v začiatku súradnicového systému a prechádzajúce toľkými kvadrantmi, aký je rád (aké je oneskorenie) regulačného člena – znázornené na obr. 18.

Podľa príkladu 16 a) je frekvenčná charakteristika ideálneho integračného (astatického) regulačného člena záporná imaginárna polos. Ďalšie integračné členy s prenosmi

**SPOJITÉ LINEÁRNE RIADENIE – vlastnosti regulačných členov**

$$G(s) = \frac{k}{s(T_1s + 1)(T_2s + 1) \dots}$$



majú frekvenčnú charakteristiku začínajúcu limitne na zápornej imaginárnej polosi, končiacu v začiatku súradnicového systému a prechádzajúcu podľa rádu (oneskorenia) regulačného člena vždy o jeden kvadrant viac než člen nižšieho rádu – obr. 18.

Obr. 18

Frekvenčnú charakteristiku môžeme samozrejme skonštruovať z frekvenčného prenosu pre akýkoľvek systém. Ale v tom nie je hlavný význam frekvenčných charakteristík. Frekvenčné metódy majú predovšetkým veľký praktický význam preto, že ich môžeme získať **experimentálne** – meraním na reálnom zariadení.

Postup pri experimentálnom zisťovaní frekvenčnej charakteristiky je zhruba tento:

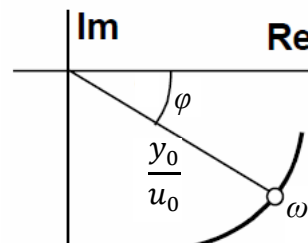
- na vstup systému privedieme sínusový signál (generátor sínusových kmitov) určitej frekvencie  $u = u_0 \sin \omega t$ ,
- zapisujeme priebeh výstupného signálu (osciloskop, zapisovač), až sa na výstupe ustália sínusové kmity  $y = y_0 \sin(\omega t + \varphi)$ ,
- zo záznamu vstupného a výstupného signálu určíme pomer amplitúd  $y_0/u_0$  a fázový posun  $\varphi$ ,
- z definície frekvenčného prenosu (26)

$$G(j\omega) = \frac{y_0 e^{j(\omega t + \varphi)}}{u_0 e^{j\omega t}} = \frac{y_0}{u_0} e^{j\varphi}$$

dostaneme jeden bod frekvenčnej charakteristiky podľa obr. 19,

- zmeníme frekvenciu  $\omega$  vstupného signálu a postup opakujeme pre získanie ďalšieho bodu charakteristiky.

**Frekvenčná charakteristika je potom spojnicou koncových bodov vektorov pre frekvencie od  $\omega = 0$  po  $\omega = \infty$ .**



Obr. 19

**Amplitúdová frekvenčná charakteristika v logaritmických súradniciach**

Ide o bežne používané zobrazenie frekvenčnej charakteristiky. Na vodorovnú os vynášame uhlovú frekvenciu v logaritmickej mierke a na zvislú os v lineárnej mierke amplitúdu v decibeloch. Amplitúdu jednoducho získame z frekvenčného prenosu

$$G_{dB} = 20 \cdot \log |G(j\omega)|$$

Absolútnu hodnotu  $|G(j\omega)|$  získame pomocou Pytagorovej vety

$$G_{dB} = 20 \cdot \log \sqrt{[ReG(j\omega)]^2 + [ImG(j\omega)]^2}$$

## SPOJITÉ LINEÁRNE RIADENIE – vlastnosti regulačných členov

Dosadením hodnôt za uhlovú frekvenciu  $\omega$  a vyčíslením  $G_{dB}$  dostaneme body amplitúdovej frekvenčnej charakteristiky v logaritmických súradniciach daného systému. Vynesenie vypočítaných bodov do grafu získa priebiech amplitúdovej frekvenčnej charakteristiky v logaritmických súradniciach.

Priebiech amplitúdovej frekvenčnej charakteristiky môžeme s veľkou presnosťou aproximovať lomenou priamkou. *Uhlové frekvencie lomu* priamky sú určené prevrátenou hodnotou príslušnej časovej konštanty. Pri frekvencii lomu je spravidla maximálny rozdiel (chyba) medzi aproximovanou a skutočnou charakteristikou 3 dB, charakteristika sa spravidla lomí o 20 dB na dekádu. Členy s časovou konštantou v menovateli spôsobujú lom o  $-20 \text{ dB/dek}$  a členy v čitateli o  $+20 \text{ dB/dek}$ . Pri výpočte týchto hodnôt vychádzame z prenosu s vyjadrenými časovými konštantami.

Napríklad, ak má prenos tvar

$$G(s) = \frac{12,5}{(5s + 1)(0,25s + 1)}$$

Usporiadame časové konštanty podľa veľkosti od najväčšej a vypočítame  $\omega$ .

$$T_1 = 5 \text{ [s]} \Rightarrow \omega_1 = \frac{1}{T_1} = \frac{1}{5} = 0,2 \text{ [s}^{-1}\text{]}$$

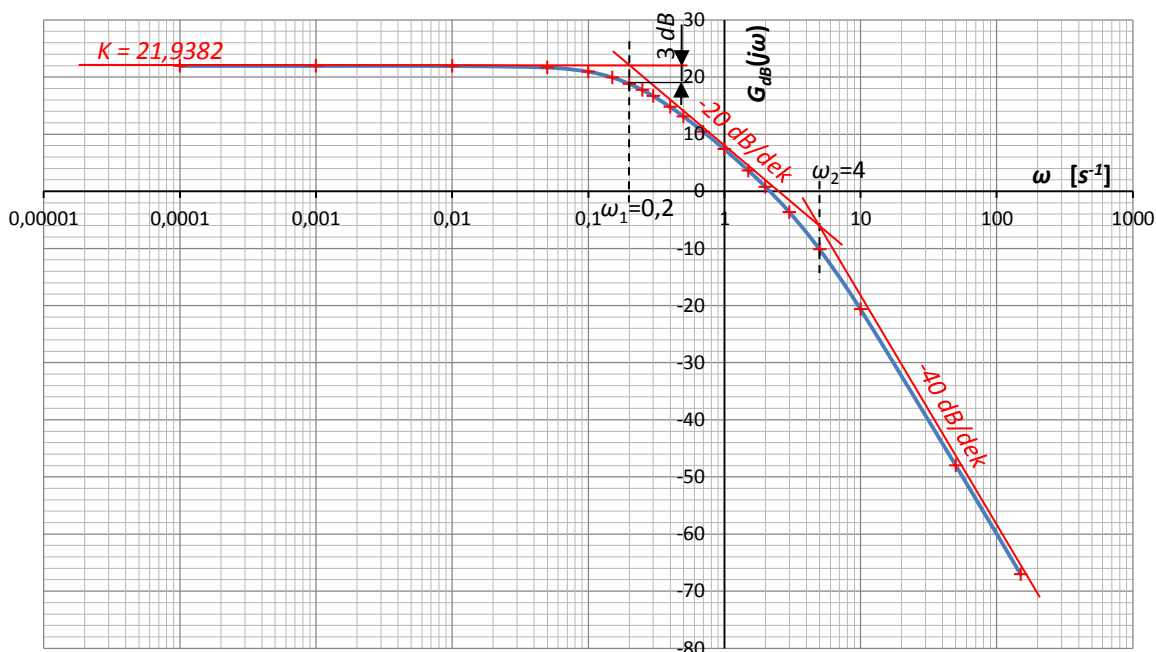
$$T_2 = 0,25 \text{ [s]} \Rightarrow \omega_2 = \frac{1}{T_2} = \frac{1}{0,25} = 4 \text{ [s}^{-1}\text{]}$$

ďalej vypočítame zosilnenie  $K$  v dB

$$K_{dB} = 20 \cdot \log K = 20 \cdot \log 12,5 = 21,9382 \text{ [dB]}$$

Vynesenie priamok (červené) do grafu získa aproximovanú amplitúdovú frekvenčnú charakteristiku v logaritmických súradniciach zadaného systému.

**Amplitúdová frekvenčná charakteristika**



**SPOJITÉ LINEÁRNE RIADENIE – vlastnosti regulačných členov****Fázová frekvenčná charakteristika v logaritmických súradniciach**

Na vodorovnú os vynášame uhlovú frekvenciu  $\omega$  v logaritmickej mierke a na zvislú os v lineárnej mierke fázu v uhlových stupňoch. Fázu jednoducho získame z frekvenčného prenosu  $G(j\omega)$  použitím vzťahu pre tangens v pravouhlom trojuholníku.

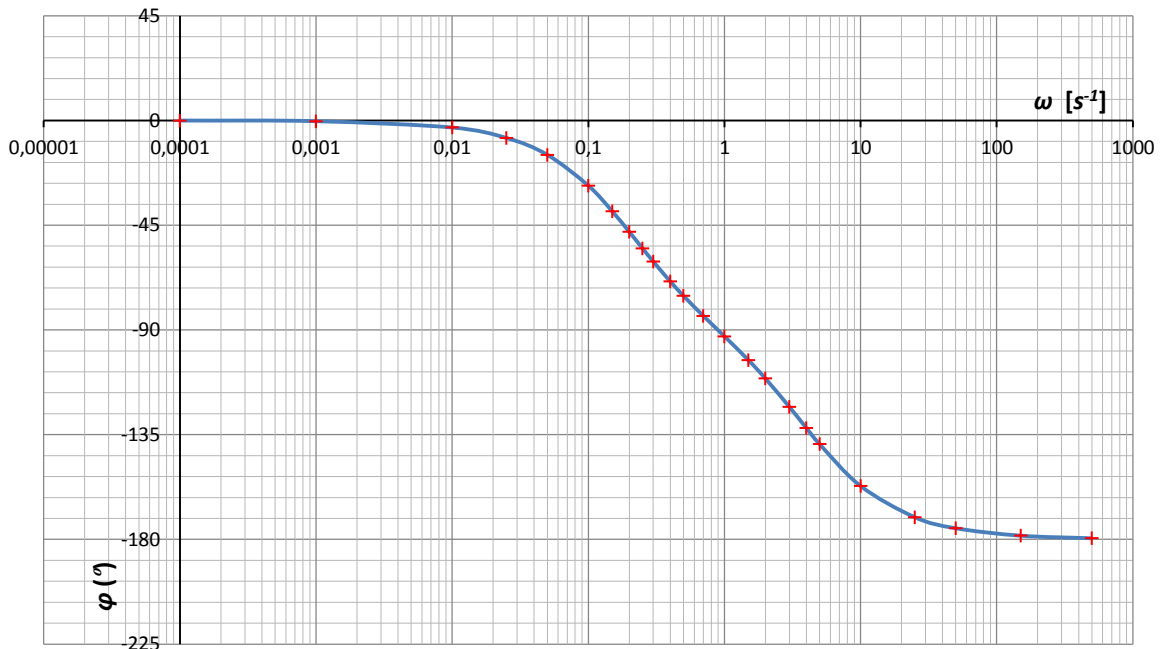
$$\operatorname{tg}(\varphi) = \frac{\operatorname{Im}G(j\omega)}{\operatorname{Re}G(j\omega)}$$

potom

$$\varphi = \tan^{-1} \frac{\operatorname{Im}G(j\omega)}{\operatorname{Re}G(j\omega)}$$

Dosadením hodnôt za uhlovú frekvenciu  $\omega$  a vyčíslením  $\varphi$  dostaneme body fázovej frekvenčnej charakteristiky v logaritmických súradniciach zadaného systému. Vynesením vypočítaných bodov do grafu získam priebeh fázovej frekvenčnej charakteristiky v logaritmických súradniciach.

**Fázová frekvenčná charakteristika**



*Poznámka:* K vypočítaným hodnotám fázy, ktorá prekročila hodnotu  $-90^\circ$  musíme pripočítať  $-180^\circ$ .