

**POLITECHNIKA WROCŁAWSKA**  
**WYDZIAŁ TECHNICZNO-INŻYNIERYJNY**  
**WAŁBRZYCH**

*KIERUNEK STUDIÓW:*

*MECHATRONIKA POJAZDÓW*

*Specjalność:*

*Konstrukcja Układów Mechatronicznych w Pojazdach*

*Studia stacjonarne inżynierskie*

**LABORATORIUM PODSTAW AUTOMATYKI**

**Instrukcje do ćwiczeń laboratoryjnych**

Opracował: Janusz Staszewski

Wrocław 2018

## WYKAZ ĆWICZEŃ

1. Metody analizy ciągłych liniowych URA ..... [ćw. 1]
2. Badanie właściwości przemysłowych regulatorów PID ..... [ćw. 3]
3. Symulacja układów sterowania z wykorzystaniem pakietu MATLAB ..... [ćw. 4, 5]
4. Bezpośrednie sterowanie cyfrowe..... [ćw. 8]
5. Badanie liniowych impulsowych URA..... [ćw. 6]
6. Analiza nieliniowych URA ..... [ćw. 9]
7. Korekcja cyfrowa ..... [ćw. 7]
8. Symulacja regulatora temperatury z elementem nieliniowym ..... [ćw. 10]
9. Sterowanie pracą silnika z wykorzystaniem sterowników PLC ..... (*instrukcja stanowiskowa*)
10. Analiza i synteza kombinacyjnych układów logicznych..... [ćw. 11]
11. Analiza i synteza sekwencyjnych układów logicznych..... [ćw. 12]
12. Mikroprocesorowe sterowniki sekwencyjne ..... [ćw. 13]

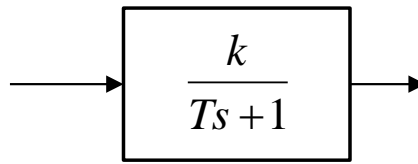
*Uwaga: Numery podane w nawiasach kwadratowych odnoszą się do numeracji ćwiczeń w skrypcie<sup>1</sup>.*

---

<sup>1</sup> Podstawy Automatyki. Ćwiczenia laboratoryjne. Praca zbiorowa pod red. A. Wiszniewskiego, Wrocław 2000

# 1. METODY ANALIZY CIĄGŁYCH LINIOWYCH URA

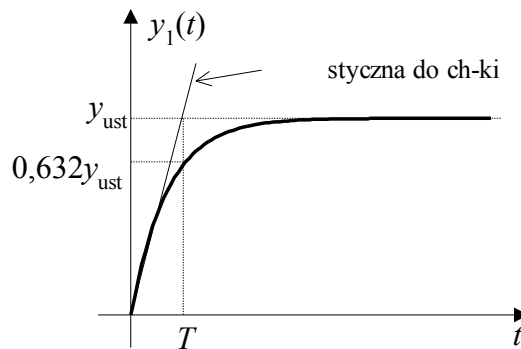
1. Dany jest element inercyjny I-rzędu o nieznanym parametrach  $k, T$ :



Wyznaczyć parametry  $k, T$  dwoma metodami:

1a. poprzez badanie odpowiedzi na skok jednostkowy:

$$k = \frac{y_{ust}}{u_1}, \quad u_1 - \text{wartość skoku jednostkowego}, \quad T - \text{wyznaczamy z wykresu:}$$



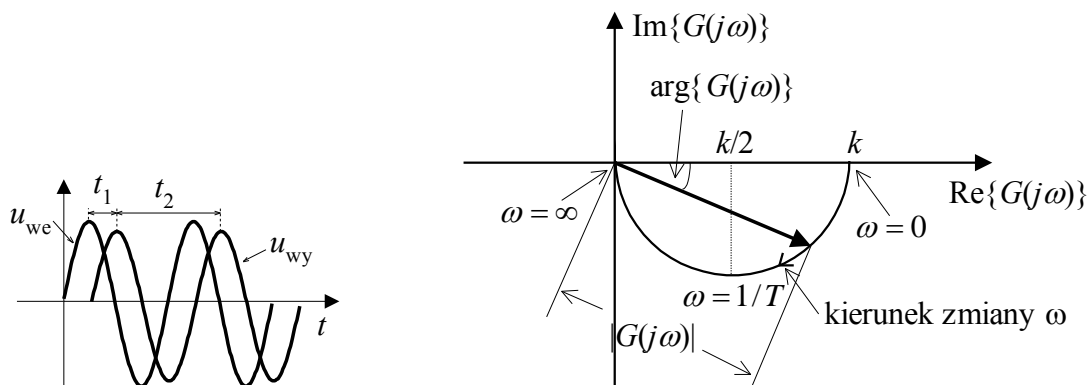
1b. poprzez wyznaczenie charakterystyki amplitudowo-fazowej

Na wejście układu podajemy sygnał sinus, poczynając od częstotliwości kilka (kilkanaście) Hz.

Wyznaczamy parametry:

$$|G(j\omega)| = \frac{U_{wy}}{U_{we}}, \quad \arg\{G(j\omega)\} = -\frac{t_1}{t_2} 360^\circ = -t_1 f 360^\circ$$

$f$  - częstotliwość sygnału (można odczytać wprost z generatora).

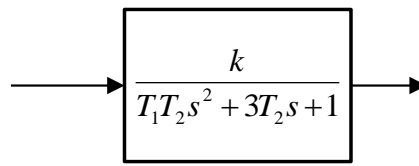


Pomiary przeprowadzamy dla różnych wartości  $f$ . Na bieżąco liczymy przede wszystkim wartość  $\arg\{G(j\omega)\}$ , dbając o w miarę równomierny rozkład kąta w przedziale  $(0, -90^\circ)$ .

Po wykreśleniu charakterystyki wyznaczamy parametry  $k$  (wprost z rysunku) oraz  $T$  (ze wzoru  $\arg\{G(j\omega)\} = -\arctg(T\omega)$  dla pomiaru najmniej odbiegającego od aproksymowanej ch-ki).

Porównujemy wartości  $k$ ,  $T$  obliczone (dwoma metodami) z wartościami nastawionymi na modelu.

2. Dany jest element II-rzędu o nieznanach parametrach  $k$ ,  $T_1$ ,  $T_2$ :



Wyznaczyć parametry  $k$ ,  $T_1$ ,  $T_2$  dwoma metodami:

2a. poprzez badanie odpowiedzi na skok jednostkowy:

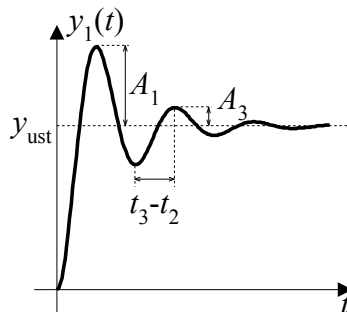
$$k = \frac{y_{ust}}{u_1}, \quad u_1 - \text{wartość skoku jednostkowego,}$$

Ponieważ, w innym, bardziej popularnym zapisie mamy:  $G(s) = \frac{k}{T^2 s^2 + 2nTs + 1}$ , zatem

w pierwszym kroku obliczamy wartości  $n$ ,  $T$  wg wzorów:

$$n = \frac{\ln \frac{A_1}{A_3}}{\sqrt{4\pi^2 + \left(\ln \frac{A_1}{A_3}\right)^2}}, \quad T = \frac{\sqrt{1-n^2} (t_3 - t_2)}{\pi}$$

gdzie wartości  $A_1$ ,  $A_2$ ,  $A_3$  oraz  $(t_3 - t_2)$  wyznaczamy wprost z charakterystyki odpowiedzi na skok jednostkowy.



Następnie porównując współczynniki przy poszczególnych potęgach  $s$ , w obydwu równaniach na wartość  $G(s)$  (tym z makiet i tym podanym powyżej), obliczamy wartości  $T_1$ ,  $T_2$ .

2b. poprzez wyznaczenie charakterystyki amplitudowo-fazowej

Sposób wyznaczania charakterystyki analogicznie jak w punkcie 1b. Po wykreśleniu charakterystyki wyznaczamy parametry  $k$ ,  $T_1$ ,  $T_2$ . Potrzebne wzory znajdują się w skrypcie<sup>1</sup>.

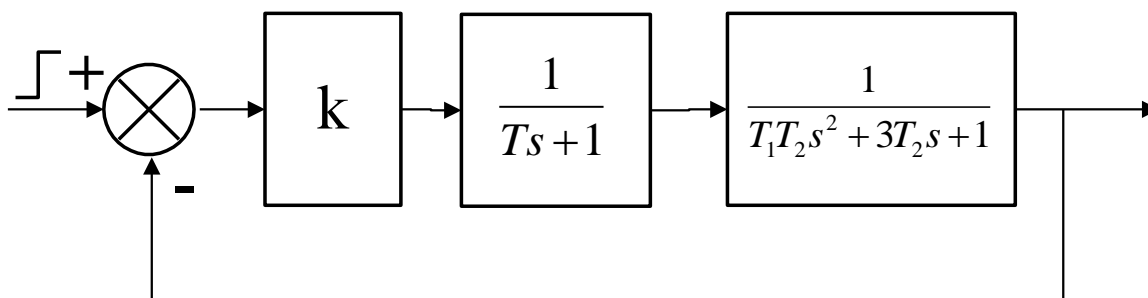
Porównujemy wartości  $k$ ,  $T_1$ ,  $T_2$  obliczone (dwoma metodami) z wartościami nastawionymi na modelu.

3. Opracować wnioski i uwagi do ćwiczenia.

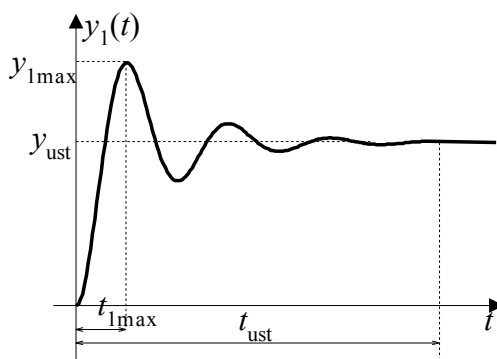
<sup>1</sup> Podstawy Automatyki. Ćwiczenia laboratoryjne. Praca zbiorowa pod red. A. Wiszniewskiego, Wrocław 2000

## 2. BADANIE WŁAŚCIWOŚCI PRZEMYSŁOWYCH REGULATORÓW PID

1. Zamodelować układ (rys. poniżej) dla obiektu III-rzędu o transmitancji podanej przez prowadzącego:

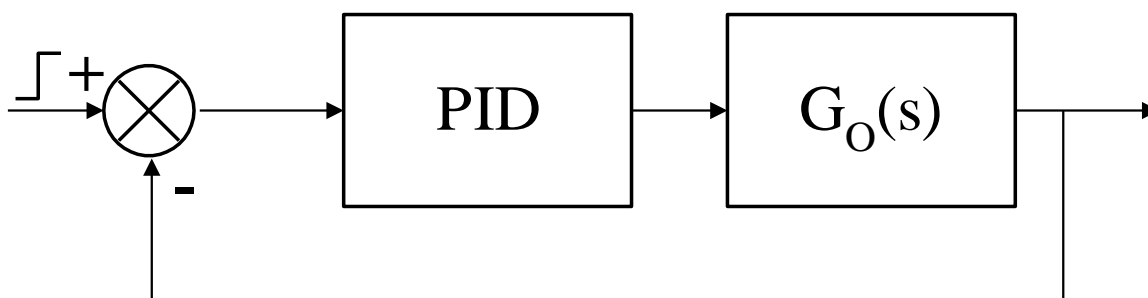


Sygnal wejściowy (skok jednostkowy) powinien mieć amplitudę nie większą niż 0,5V. Spisać wartość tej amplitudy. Dokonać identyfikacji obiektu. Wydrukować odpowiedź skokową oraz wyznaczyć parametry zgodnie z rys. poniżej:



Obliczyć przeregulowanie oraz błąd ustalony.

2. Wprowadzić do układu regulator PID (rys. poniżej).



Dobrać parametry regulatora zgodnie z regułą Zieglera-Nicholsa:

- pozostawić tylko człon P ( $K_p=1$ ). Człony I oraz D odłączyć,
- zwiększając wzmocnienie  $K_p$  doprowadzić układ do granicy stabilności.

UWAGA: wychwycić pierwszy moment pojawienia się odpowiedzi na granicy stabilności!

- c. spisać wartość  $K_{pgr} = K_p$  oraz wyznaczyć okres oscylacji  $T_{osc}$ ,
- d. policzyć wartości nastaw regulatora według wzorów:
- P  $K_p = 0,50K_{pgr}$
- PI  $K_p = 0,45K_{pgr}$   $T_i = 0,85T_{osc}$
- PID  $K_p = 0,60K_{pgr}$   $T_i = 0,50T_{osc}$   $T_d = 0,12T_{osc}$
- e. wprowadzić nastawy regulatorów (3 przypadki: P, PI oraz PID). Wydrukować odpowiedzi skokowe oraz wyznaczyć parametry tak jak w punkcie 1,
- f. porównać parametry odpowiedzi skokowej przed i po wprowadzeniu 3 rodzajów regulatorów.
3. Zapoznać się z działaniem poszczególnych członów PID dokonując zmian i obserwacji zgodnie z tabelką:

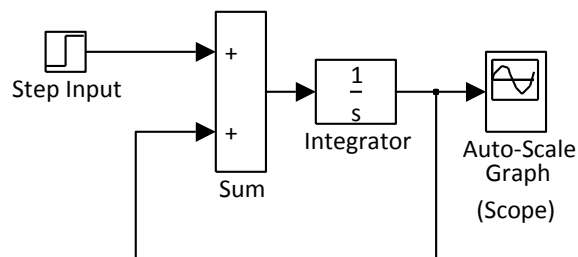
wartości stałe	wartość zmieniana	kierunek zmiany	$y_{ust}$	$t_{ust}$	$y_{1max}$	uwagi
$K_p$ $T_i$	$T_d$	↗				
		↘				
$K_p$ $T_d$	$T_i$	↗				
		↘				
$T_d$ $T_i$	$K_p$	↗				
		↘				
$T_d$ $T_i$ - brak	$K_p$	↗				
		↘				

Jako wartości stałe przyjmujemy wartości z obliczeń. Wartości zmieniane, regulujemy odpowiednio zwiększając (↗) lub zmniejszając (↘) na tyle, żeby była wyraźnie widoczna zmiana w odpowiedzi skokowej. Do tabelki NIE wpisujemy wartości parametrów obserwowanych lecz tendencje zmian (np.: rośnie, szybko rośnie, maleje, szybko maleje, bez zmian)

4. Opracować wnioski i uwagi do ćwiczenia.

### 3. SYMULACJA UKŁADÓW STEROWANIA Z WYKORZYSTANIEM PAKIETU MATLAB

1. Korzystając z nakładki Simulink programu Matlab zamodelować układ jak na rys. poniżej.



Zwrócić uwagę na fakt występowania sprzężenia dodatniego. Następnie zmienić sprzężenie na ujemne i powtórnie dokonać symulacji. W kolejnym kroku zmienić warunek początkowy na integratorze na niezerowy. Sprawdzić odpowiedź na skok jednostkowy.

2. Zamodelować w Simulink'u obiekt dany transmitancją II rzędu podaną przez prowadzącego (licznik -  $k=1$ , mianownik – równanie kwadratowe,  $\Delta > 0$ ). Korzystać tylko z bloków sumatora (*Sum*), integratora (*Integrator*) oraz wzmacniacza (*Gain*). Sprawdzić odpowiedź na skok jednostkowy. Przykład – patrz skrypt<sup>1</sup>, ćwiczy 4. str. 37, rys. 4.1

3. Korzystając z bloku sumatora (*Sum*) i bloku opisującego transmitancję (*Transfer Fcn*), zamodelować układ sterowania w obwodzie zamkniętym dla obiektu III-rzędu. Parametry obiektu dobrać tak, aby otrzymać odpowiedź stabilną o charakterze oscylacyjnym. Przyjąć  $k=1$ .

3. W programie Matlab, zdefiniować licznik i mianownik transmitancji z poprzedniego punktu. Np.

dla  $G(s) = \frac{1}{4s^3 + 3s^2 + 2s + 1}$ , licznik i mianownik definiujemy odpowiednio:

$l=1$ ;

$m=[4 \ 3 \ 2 \ 1]$ ;

Sprawdzić stabilność układu otwartego korzystając z najbardziej ogólnej definicji stabilności (o położeniu biegunów transmitancji). Wykorzystać komendę *roots(m)* do wyznaczenia biegunów transmitancji.

3. Sprawdzić i zaobserwować efekt działania funkcji *step(l,m)* i innych opisanych na stronie 61 (poniżej rysunku 5.4) w skrypcie<sup>1</sup>. Szczególnie zwrócić uwagę na funkcje *nyquist(l,m)*, *nichols(l,m)* (łącznie z *ngrid*) oraz *margin(l,m)* pod kątem badania stabilności układu zamkniętego na podstawie analizy układu otwartego.

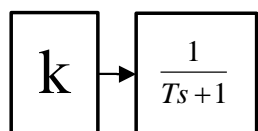
4. Zwiększając wzmocnienie obiektu, badać stabilność układu zamkniętego za pomocą 3-ch funkcji wymienionych w punkcie poprzednim. Doprowadzić do utraty stabilności.

5. Opracować wnioski i uwagi do ćwiczenia.

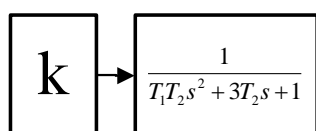
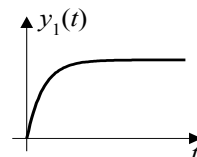
<sup>1</sup> Podstawy Automatyki. Ćwiczenia laboratoryjne. Praca zbiorowa pod red. A. Wiszniewskiego, Wrocław 2000

## 4. BEZPOŚREDNIE STEROWANIE CYFROWE

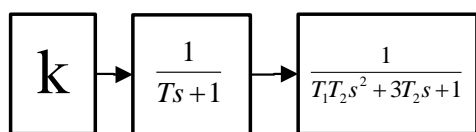
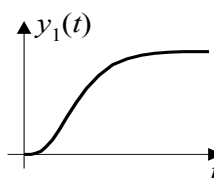
1. Zamodelować obiekt odpowiednio I-go, II-go i III-rzędu. Parametry transmitancji dobrać tak (zapisać!), aby uzyskać odpowiedzi na skok jednostkowy zbliżone do tych na rysunku poniżej. Parametry czasowe dobrać w sekundach (nie ms!). Wartość skoku jednostkowego przyjąć maksymalnie 3V). Wyznaczyć: czas i wartość ustalenia. Każdą odpowiedź wydrukować (Print Screen). Dla obiektu III-rzędu sprawdzić czy prawidłowo dobrany został czas próbkowania (skrypt<sup>1</sup>: wzór 8.13 str. 107). Jeżeli nie, to skorygować.



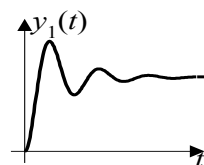
obiekt I-rzędu



obiekt II-rzędu



obiekt III-rzędu



2. Zbadać odpowiedź obiektu III-rzędu na skok jednostkowy w układzie zamkniętym. Aby uzyskać układ zamknięty bez regulatora PID, należy jego parametry ustawić odpowiednio:  $K_p=1$ ,  $K_i=0$ ,  $K_d=0$ . Wyznaczyć parametry: czas i wartość pierwszego maksimum, czas i wartość ustalenia.
3. W układzie zamkniętym dobrać parametry regulatora P, PI i PID zgodnie z regułą Zieglera – Nicholasa, metodą granicy stabilności (skrypt<sup>1</sup>: wzory w tabeli 8.1, str. 108). Nie dopuścić, aby wartości sygnałów przekroczyły poziom 5V. W razie potrzeby zmniejszyć wartość skoku jednostkowego. Wyznaczyć parametry (czas i wartość pierwszego maksimum, czas i wartość ustalenia) dla 3-ch rodzajów regulatora.
4. Popróbować w sposób ręczny tak zmienić, parametry regulatora PID, aby uzyskać poprawniejszą odpowiedź układu. Prowadzący poda który parametr odpowiedzi zmienić (poprawić).
5. Porównać i zinterpretować wszystkie otrzymane wyniki.
6. Nie zmieniając parametrów obiektu i regulatora zmniejszyć 2-krotnie czas próbkowania. Obserwować odpowiedź na skok jednostkowy. Uzasadnić dlaczego odpowiedź się zmieniła.
7. Opracować wnioski i uwagi do ćwiczenia.

<sup>1</sup> Podstawy Automatyki. Ćwiczenia laboratoryjne. Praca zbiorowa pod red. A. Wiszniewskiego, Wrocław 2000



## 5. BADANIE LINIOWYCH IMPULSOWYCH URA

### 1. Badanie impulsatora.

Na wejście sterujące podajemy częstotliwość próbkowania  $f_p$  (na początek 10kHz). Na wejście impulsatora podajemy sygnał 900Hz (sinus). Oscyloskop podłączamy na wejście i wyjście układu. Obserwujemy wyjście układu dla różnych  $f_p$  (tw. Shannona!). Drukujemy tylko dla  $f_p = 10kHz$ .

2. Badanie ekstrapolatora zerowego rzędu i liniowego. Łączymy szeregowo impulsator i ekstrapolator. Reszta jak wyżej.

3. Wyznaczanie charakterystyk błędów układu impulsator - ekstrapolator:

a.  $\delta = f(f_p) \Big|_{f_{we} = const}$

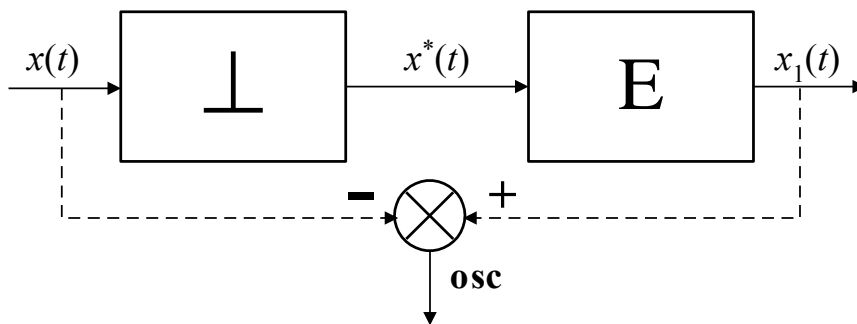
b.  $\delta = f(f_{we}) \Big|_{f_p = 10kHz}$ ,  $f_{we} = 1; 1,5; 2; 2,5; 3 \text{ kHz}$

oddzielnie dla ekstrapolatora 0-go rzędu i liniowego według wzoru:

$$\delta = \frac{|\max(x_1 - x)|}{2A_x} 100\%$$

gdzie  $A_x$  - amplituda sygnału wejściowego

Układ pomiarowy:

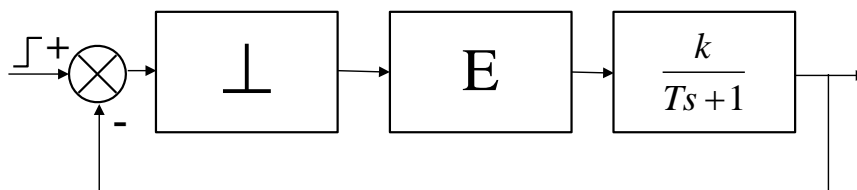


4. Badanie stabilności układu zamkniętego transmitancji I-rzędu w połączeniu z impulsatorem i ekstrapolatorem:

a. dla różnych  $k$  przy  $T_p/T = const$ ,

b. dla różnych  $T_p$  przy  $k = const$ .

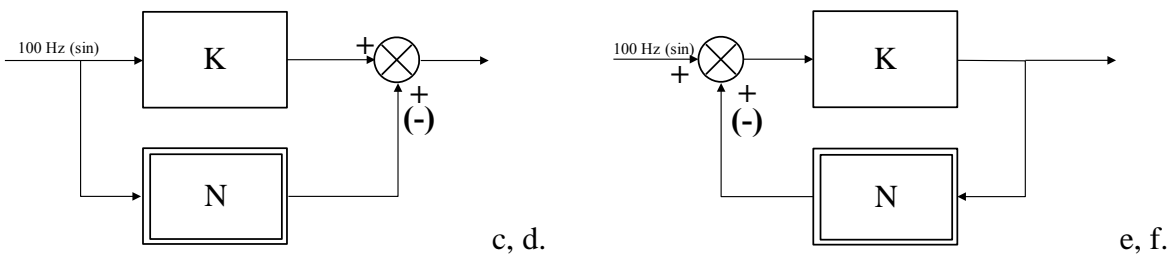
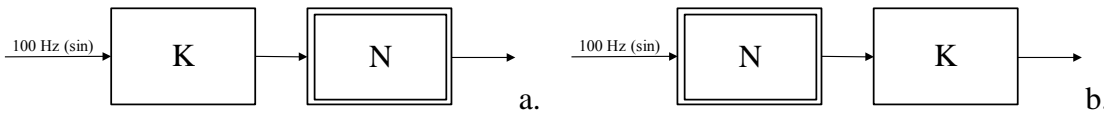
Układ pomiarowy:



5. Opracować wnioski i uwagi do ćwiczenia.

## 6. ANALIZA NIELINIOWYCH URA

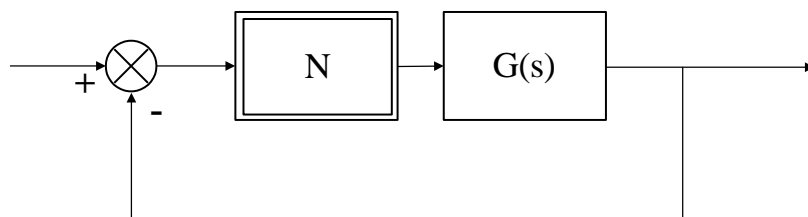
1. Podać na wejście elementu nieliniowego sygnał sinusoidę 100 Hz. Oscyloskop dokładnie wyzerować i nastawić jednakowe wzmocnienia w obydwu kanałach. Następnie podłączyć go na wejście i wyjście układu. Zmieniać parametry elementu nieliniowego i obserwować zarówno na 2 kanałach (tryb Yt) jak i w trybie XY. Wydrukować po jednym najciekawszym przypadku (takim, aby żaden z parametrów nie był wyzerowany, ani maksymalny). Po wydrukowaniu nie zmieniać nastaw elementu nieliniowego.
2. Powtórzyć powyższe dla drugiego elementu nieliniowego.
3. Analogicznie jak w punkcie 1 podłączyć tylko element liniowy o transmitancji  $k=2$ . obserwować w trybie XY dla różnych wartości  $k$ . Zrobić wydruk dla  $k=2$ .
4. Połączyć następujące układy według poniższych schematów (dla 1-go elementu nieliniowego):



Obserwować zachowanie się wyjścia układu w trybie XY dla różnych wartości  $k$  (na co ma wpływ zmiana  $k$ ?). Wydrukować każdy przypadek tylko dla  $k=2$ .

W domu graficznie wyznaczyć wypadkowe połączenie elementów (jeden dla przykładu a lub b oraz drugi dla przykładu c lub d. Dokładny opis wyznaczania charakterystyk znajduje się w skrypcie<sup>1</sup> na stronach 116 i 117)

5. Podłączyć układ według schematu poniżej (transmitancja II-rzędu, przekaźnik trójpołożeniowy z histerezą). Nic nie podawać na wejście układu. Zaobserwować pojawienie się drgań w układzie. Odczytać ich amplitudę i okres.



6. Opracować wnioski i uwagi do ćwiczenia.

<sup>1</sup> Podstawy Automatyki. Ćwiczenia laboratoryjne. Praca zbiorowa pod red. A. Wiszniewskiego, Wrocław 2000

## 7. KOREKCJA CYFROWA

1. Dana jest transmitancja obiektu  $G_0(s)$ .

Policzyć transmitancję obiektu z ekstrapolatorem w dziedzinie  $z$ , korzystając ze wzoru:

$$G_{OE}(z) = \frac{z-1}{z} Z \left\{ \frac{G_0(s)}{s} \right\},$$

gdzie (w postaci ogólnej):

$$Z\{G(s)\} = \sum_{k=1}^n (s - s_k) G(s) \frac{z}{z - e^{sT_i}} \Bigg|_{s=s_k},$$

gdzie:

$n$  - liczba biegunów  $G(s)$ ,

$s_k$  - kolejny biegun

$T_i$  - czas (okres) impulsowania (przyjąć  $T_i=0,1$  sek.)

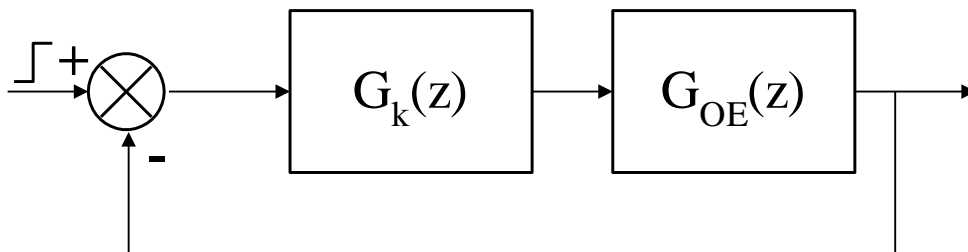
2. Uruchomić program **9.bat**

Wejść do opcji *Obiekt* -> *postać*  $G(s)$ -> *wprowadź* i wprowadzić zadaną transmitancję  $G_0(s)$ .

Przyjąć opóźnienie równe 0 oraz ekstrapolator 0-rzędu. Następnie przejść do opcji  $G(s)$  ->  $G(z)$ .

Porównać otrzymany wynik z obliczeniami w punkcie 1. Musi być taki sam. Wejść do opcji *symulacja*. Sygnał sterujący: nieograniczony. Wydrukować przebiegi przed korekcją (*Print Screen*).

3. Dana jest transmitancja zastępcza  $G_z(z) = \frac{1}{z}$  układu zamkniętego z korektorem:



Przyjmując transmitancję  $G_{OE}(z)$  policzoną zgodnie z punktem 1, policzyć transmitancję korektora.

4. Wejść do opcji *Korektor* -> *oblicz* -> *nieodporny*. Wprowadzić transmitancję zastępczą jak w pkt. 3. Po zaakceptowaniu, porównać otrzymany wynik z obliczeniami w punkcie 3. Musi być taki sam. Wejść do opcji *symulacja*. Sygnał sterujący: nieograniczony. Wydrukować przebiegi po korekcji. Zwrócić uwagę na odpowiedź (opóźnienie) oraz maksymalny poziom sygnału sterującego.

5. Wejść do opcji *symulacja*. Sygnał sterujący: ograniczony do wartości kilkukrotnie mniejszej niż w poprzednim punkcie (sygnał analogowy – nie dyskretny). Wydrukować przebiegi po korekcji. Zwrócić uwagę na odpowiedź.

**6.** Wejść do opcji *symulacja*. Sygnał sterujący: ograniczony do wartości wyższej niż maksymalna wartość w punkcie 4 (tak, aby praktycznie nie było ograniczenia poziomu). Sygnał dyskretny - 4 bity. Wydrukować przebiegi po korekcji. Zwrócić uwagę na odpowiedź.

**7.** Wejść do opcji *Korektor* -> *oblicz*-> *nieodporny*. Wprowadzić transmitancję zastępczą  $G_z(z) = \frac{1}{z^4}$ . Po zaakceptowaniu i spisaniu transmitancji korektora wejść do opcji *symulacja*. Sygnał sterujący: nieograniczony. Wydrukować przebiegi po korekcji. Zwrócić uwagę na odpowiedź (opóźnienie!).

**8.** Zmienić parametry obiektu, zmniejszając wartość bieguna dwukrotnie (nie zapomnieć o wejściu w opcję  $G(s) \rightarrow G(z)$ ). Nie zmieniając parametrów korektora (nieodpornego) zaobserwować odpowiedź układu (opcja *symulacja*, sygnał sterujący nieograniczony). Przebiegi wydrukować.

**9.** Zmienić parametry obiektu na początkowe (nie zapomnieć o wejściu w opcję  $G(s) \rightarrow G(z)$ )

Wejść do opcji *Korektor* -> *oblicz* -> *odporny*. Wprowadzić transmitancję zastępczą  $G_z(z) = \frac{1}{z}$ .

Zwrócić uwagę na fakt, że stopień transmitancji zastępczej nie może przewyższać stopnia obiektu. Po zaakceptowaniu i spisaniu transmitancji korektora (wnioski!) wejść do opcji *symulacja* (sygnał sterujący: nieograniczony). Wydrukować przebiegi po korekcji. Zwrócić uwagę na odpowiedź (błąd ustalony).

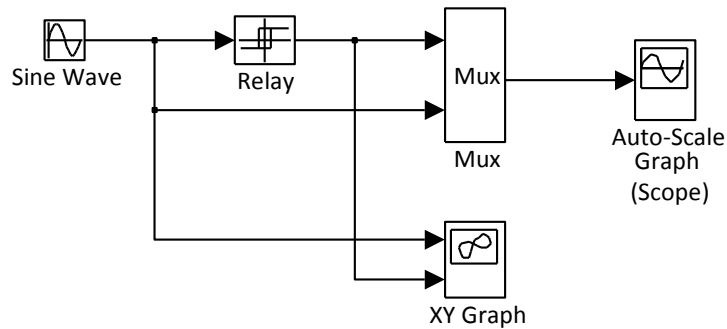
**10.** Zmienić parametry obiektu, zmniejszając wartość bieguna dwukrotnie (nie zapomnieć o wejściu w opcję  $G(s) \rightarrow G(z)$ ). Nie zmieniając korektora (odpornego) zaobserwować odpowiedź układu (opcja *symulacja*, sygnał sterujący nieograniczony). Przebiegi wydrukować. Zwrócić uwagę na odpowiedź. Porównać jakie zmiany w odpowiedzi wnoszą korektory nieodporny i odporny przy zmianie obiektu.

**11.** Opracować wnioski i uwagi do ćwiczenia

## 8. SYMULACJA REGULATORA TEMPERATURY Z ELEMENTEM NIELINIOWYM

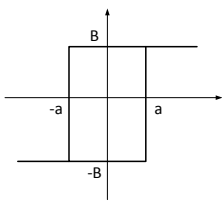
1. Sprawdzenie elementu nieliniowego, przekaźnika dwupołożeniowego z histerezą.

W Matlab – Simulink wykonać symulację następującego układu:



ustawione parametry:

**Sine Wave:** amplituda=2, częstotliwość=1 [Hz] \*2\*pi, faza=0



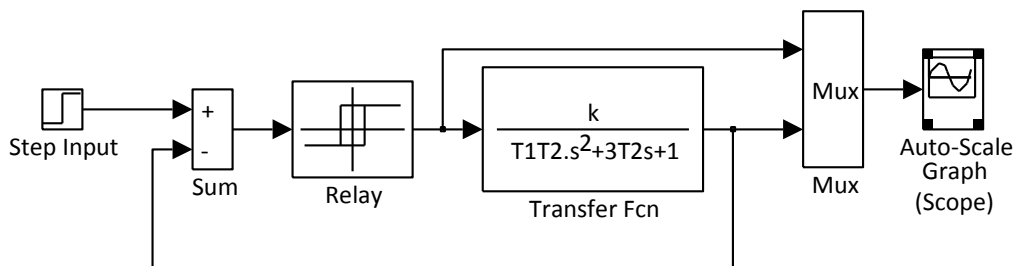
**Relay:**  $a=0,5$ ,  $B=1$

**Parametry symulacji:** zakres symulacji: 0...3 sek.

Zaobserwować i przeanalizować działanie elementu nieliniowego.

2. Układ regulacji temperatury (bez korektora).

Zamodelować działanie układu regulacji według schematu poniżej. Parametry obiektu (np. pomieszczenia w którym dokonujemy regulacji temperatury) i elementu nieliniowego podane przez prowadzącego.



Wyznaczyć następujące parametry:

- czas do pierwszego maksimum,

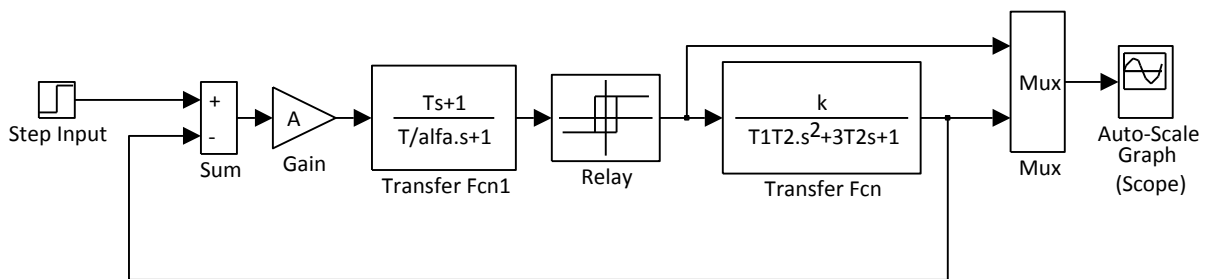
- okres drgań,
- amplitudę drgań,
- maksymalny zakres zmian skoku jednostkowego, dla którego działa regulacja.

### 3. Dobór korektora dla układu regulacji temperatury.

Na podstawie podanej przez prowadzącego wymaganej amplitudy drgań, dobrać parametry korektora, korzystając ze wzorów od (10.3) do (10.22), na stronach 131 - 134 w skrypcie<sup>1</sup>. Można wspomóc się programem *kor\_nlin.m*.

### 4. Układ regulacji temperatury (z korektorem).

Zamodelować działanie układu regulacji z korektorem wg schematu jak poniżej:



Wyznaczyć następujące parametry:

- czas do pierwszego maksimum,
- okres drgań,
- amplitudę drgań,
- maksymalny zakres zmian skoku jednostkowego, dla którego działa regulacja.

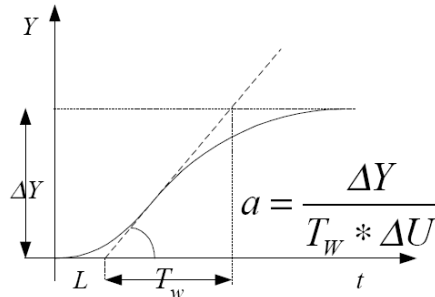
Porównać te parametry z parametrami odczytanymi w punkcie 2.

### 6. Opracować wnioski i uwagi do ćwiczenia.

<sup>1</sup> Podstawy Automatyki. Ćwiczenia laboratoryjne. Praca zbiorowa pod red. A. Wiszniewskiego, Wrocław 2000.

## 9. STEROWANIE PRACĄ SILNIKA Z WYKORZYSTANIEM STEROWNIKÓW PLC

1. Wydrukować odpowiedź na skok jednostkowy dla silnika prądu stałego. Na podstawie odpowiedzi wyznaczyć parametr  $\alpha$  (patrz rys. poniżej). Przyjąć  $L=0,5s$ .



$\Delta Y$ =obroty odczytane ustalone (po skoku) [obr/min] minus obroty odczytane ustalone (przed skokiem) [obr/min]

$\Delta U$ =(obroty zadane (po skoku) [p.u.] minus obroty zadane (przed skokiem) [p.u.])\*1800 obr/min

2. Zgodnie ze wzorem (5) zewnętrznej instrukcji stanowiskowej wyznaczyć okres próbkowania. Obliczyć błąd pomiaru prędkości obrotowej silnika (patrz wzór w Dodatku zewnętrznej instrukcji stanowiskowej) Przed przystąpieniem do realizacji dalszej części ćwiczenia obowiązkowo skonsultować wyniki z prowadzącym. Skorygować wartość okresu próbkowania zgodnie z sugestiami prowadzącego.
3. Korzystając z tab. 2 i wzorów (7) zewnętrznej instrukcji stanowiskowej wyznaczyć parametry regulatorów P, PI i PID. Otrzymane czasy przeliczyć na minuty.
4. Wprowadzić obliczone parametry regulatorów (pomocna będzie tab. 1 zewnętrznej instrukcji stanowiskowej). Zadać skok jednostkowy, wydrukować odpowiedź.  
UWAGA: jako wartość początkową (przed skokiem) przyjąć obroty w zakresie od 300 do 600 obr/min, jako wartość końcową (po skoku) przyjąć obroty w zakresie od 900 do 1300 obr/min.
5. Porównać i zinterpretować wszystkie otrzymane wyniki.
6. Opracować wnioski i uwagi do ćwiczenia.

## 10. ANALIZA I SYNTEZA KOMBINACYJNYCH UKŁADÓW LOGICZNYCH

1. Korzystając z tablicy Karnough zminimalizować funkcję czterech zmiennych (układ kombinacyjny)  $y=f(x_3, x_2, x_1, x_0)$  podaną przez prowadzącego. W tablicy zastosować grupowanie „jedynek” logicznych. Po uzyskaniu wzoru końcowego zastosować prawa de Morgana tak, aby we wzorze występowały tylko funkcje iloczynu logicznego (nie mogą występować sumy!). Narysować schemat połączeń korzystając tylko z bramek NAND. Połączyć układ zgodnie z otrzymanym schematem (makieta z bramkami logicznymi). Sprawdzić działanie układu dla wszystkich kombinacji wejść.
2. Opracować wnioski i uwagi do ćwiczenia.



## **11. ANALIZA I SYNTEZA SEKWENCYJNYCH UKŁADÓW LOGICZNYCH**

- 1.** Korzystając z tablicy kolejności łączy zrealizować minimalizację funkcji  $y_1=f(x_1, x_2, y_1, y_2)$ ,  $y_2=f(x_1, x_2, y_1, y_2)$  podanych przez prowadzącego (układ sekwencyjny). Po minimalizacji narysować schemat połączeń korzystając z przełączników. Połączyć układ zgodnie z otrzymanym schematem (makieta z przełącznikami). Sprawdzić działanie układu.
- 2.** Opracować wnioski i uwagi do ćwiczenia.

## 12. MIKROPROCESOROWE STEROWNIKI SEKWENCYJNE

1. Zapoznać się z programem Step-7 microWin.
2. Zrealizować najprostszy program: bezwarunkowe otwarcie zaworu P1 (patrz skrypt<sup>1</sup> rys. 13.5 i tab. poniżej). Skompilować i załadować program. Sprawdzić jego działanie.
3. Zrealizować program otwarcia zaworu P1 do momentu zapełnienia zbiornika do poziomu Cz2. Skompilować i załadować program. Sprawdzić jego działanie.
4. Do programu jak wyżej dopisać program opróżniania zbiornika do poziomu Cz1, poprzez otwarcie zaworu S1. Program ma działać cyklicznie: napełnianie, opróżnianie, napełnianie, itd. Skompilować i załadować program. Sprawdzić jego działanie.
5. Do programu jak wyżej dopisać program załączenia mieszadła M1 w trakcie napełniania zbiornika. Skompilować i załadować program. Sprawdzić jego działanie.
6. Do programu jak w punkcie 4 dopisać program załączenia mieszadła M1. Mieszadło ma działać przez 5 sek. po napełnieniu zbiornika, a dopiero potem ma nastąpić opróżnienie zbiornika.
7. Opracować wnioski i uwagi do ćwiczenia.

### Układ podłączeń makiety

Tab. 1. Połączenia wejść i wyjść sterownika S7-212 z czujnikami i urządzeniami wykonawczymi makiety.

Simatic S7-212	makieta	opis
Q0.3	P1	zawór napełniający zbiornika 1
Q0.0	S1	zawór opróżniający zbiornika 1
Q0.4	M1	mieszadło zbiornika 1
I0.0	Cz1	czujnik poziomu minimalnego zbiornika 1
I0.1	Cz2	czujnik poziomu maksymalnego zbiornika 1
Q0.5	P2	zawór napełniający zbiornika 2
Q0.1	S2	zawór opróżniający zbiornika 2
niepodłączone	M2	mieszadło zbiornika 2
I0.2	Cz3	czujnik poziomu minimalnego zbiornika 2
I0.3	Cz4	czujnik poziomu maksymalnego zbiornika 2

<sup>1</sup> Podstawy Automatyki. Ćwiczenia laboratoryjne. Praca zbiorowa pod red. A. Wiszniewskiego, Wrocław 2000