

制御工学I
第4回
制御システムの
モデリングと伝達関数2

平成22年5月10日

授業の予定

- 制御工学概論(1回)
 - 制御技術は現在様々な工学分野において重要な基本技術となっている。工学における制御工学の位置づけと歴史について説明する。さらに、制御システムの基本構成と種類を紹介する。
- ラプラス変換(1回)
 - 制御工学、特に古典制御ではラプラス変換が重要な役割を果たしている。ラプラス変換と逆ラプラス変換の定義を紹介し、微分方程式のラプラス変換について解説する。
- 制御システムのモデリングと伝達関数(3回)
 - システムの相似性について概説し、システムの入出力特性を表す手法である伝達関数について詳述する。システムの図的表現であるブロック線図とその等価変換について解説する。
- 過渡特性(3回)
 - システムの過渡状態を評価する方法であるインパルス応答とインディシャル応答について解説する。システムの速応性や安定性の指標である整定時間、立ち上がり量、行き過ぎ量について述べる。
- 安定性(2回)
 - システムの安定性の概念を述べ、安定性を判定する代数的方法であるラウス-フルビッツの方法について説明する。
- 周波数特性(4回)
 - 周波数領域におけるシステムの特性を周波数特性という。周波数特性と伝達関数との関係を説明し、ベクトル軌跡とボード線図の作成方法を説明する。

畳み込み積分

- 時間領域の畳み込み積分
 - 入力に対する応答波形を表す
 - 複素領域の積算と等価

$$y(t) = \int_0^t g(t-\tau)x(\tau)d\tau = \int_0^t g(\tau)x(t-\tau)d\tau$$

- ただし $g(t)=0, x(t)=0$ for $t < 0$

$$\begin{aligned} y(t) &= L^{-1}[Y(s)] = L^{-1}[G(s)X(s)] \\ &= g(t) * x(t) = \int_{-\infty}^{\infty} g(t-\tau)x(\tau)d\tau \end{aligned}$$

- 線形時不変システムの特徴
 - 重ね合わせが可能

畳み込み積分

- 入力を時間間隔 Δt でサンプルしたインパルスの和と考える
 - 入力信号を時分割された複数のインパルス関数として考える

$$x(t) = x(0)\delta(t) + x(\Delta t)\delta(t - \Delta t) + x(2\Delta t)\delta(t - 2\Delta t) + \dots$$

- システムの伝達関数
 - 時間 τ ずれたインパルス入力に対する応答

$$g(t - \tau)$$

畳み込み積分

- 複数のインパルス応答から出力を復元
 - 出力を重ね合わせの理で考える

$$\begin{aligned}y(t) &= g(t-0)x(0)\delta(t) + g(t-\Delta t)x(\Delta t)\delta(t-\Delta t) \\ &\quad + g(t-2\Delta t)x(2\Delta t)\delta(t-2\Delta t) + \dots \\ &= \sum_{i=0}^{\infty} g(t-i\Delta t)x(i\Delta t)\delta(t-i\Delta t)\end{aligned}$$

- $\Delta t \rightarrow 0$ とすれば畳み込み積分

$$y(t) = \int_{-\infty}^{\infty} g(t-\tau)x(\tau)d\tau$$

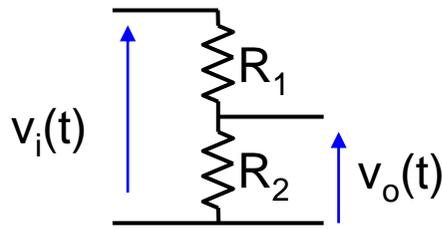
畳み込み積分

- 入力は $t \geq 0$ で定義される
 - $x(t)=0$ ($t < 0$)
 - 積分範囲 $0 \rightarrow \infty$
- 伝達関数の出力は入力を与えられる前に影響されない
 - $t < \tau$ で $g(t - \tau) = 0$ ($t < \tau$)
 - 積分範囲 $0 \rightarrow t$
- 入力と伝達関数をあわす
 - 積分範囲 $0 \rightarrow t$

$$y(t) = \int_0^t g(t - \tau)x(\tau)d\tau = \int_0^t g(\tau)x(t - \tau)d\tau$$

伝達関数①

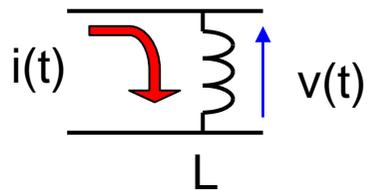
- 比例要素



$$v_i(t) : v_o(t) = R_1 + R_2 : R_2 \quad \Rightarrow \quad V_i(s) : V_o(s) = R_1 + R_2 : R_2$$

$$G(s) = \frac{V_o(s)}{V_i(s)} = \frac{R_2}{R_1 + R_2}$$

- 微分要素

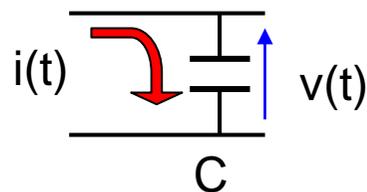


$$v(t) = L \frac{d}{dt} i(t) \quad \Rightarrow \quad V(s) = sLI(s)$$

$$G(s) = \frac{V(s)}{I(s)} = sL$$

伝達関数②

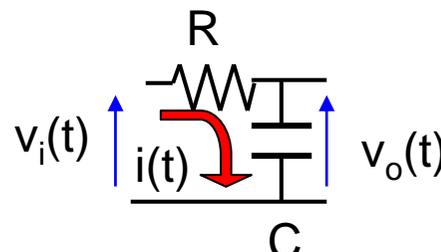
- 積分要素



$$v(t) = \frac{1}{C} \int i dt \quad \Rightarrow \quad V(s) = \frac{I(s)}{Cs}$$

$$G(s) = \frac{V(s)}{I(s)} = \frac{1}{Cs}$$

- 一次遅れ要素

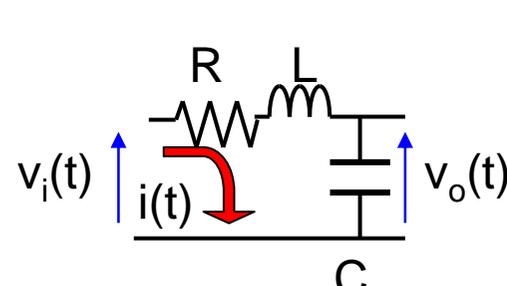


$$\begin{cases} v_i(t) = Ri + \frac{1}{C} \int i dt \\ v_o(t) = \frac{1}{C} \int i dt \end{cases} \quad \Rightarrow \quad \begin{cases} V_i(s) = RI(s) + \frac{I(s)}{sC} \\ V_o(s) = \frac{I(s)}{sC} \end{cases}$$

$$G(s) = \frac{V_o(s)}{V_i(s)} = \frac{1}{sCR + 1}$$

伝達関数③

- 二次遅れ要素



$$\begin{cases} v_i(t) = Ri + L \frac{d}{dt}i + \frac{1}{C} \int idt \\ v_o(t) = \frac{1}{C} \int idt \end{cases} \quad \Rightarrow \quad \begin{cases} V_i(s) = RI(s) + sLI(s) + \frac{I(s)}{sC} \\ V_o(s) = \frac{I(s)}{sC} \end{cases}$$

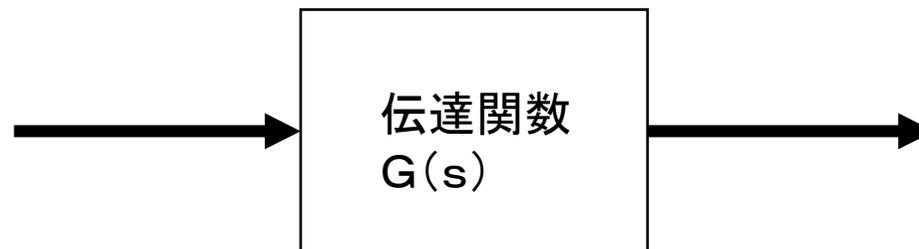
$$G(s) = \frac{V_o(s)}{V_i(s)} = \frac{1}{LCs^2 + RCs + 1} = \frac{1}{T^2s^2 + 2\xi Ts + 1} \quad \begin{matrix} T = \sqrt{LC} \\ \xi = \frac{R}{2} \sqrt{\frac{C}{L}} \end{matrix}$$

- むだ時間要素

$$y(t) = u(t - \tau) \quad \Rightarrow \quad Y(s) = U(s)e^{-s\tau} \quad \Rightarrow \quad G(s) = e^{-s\tau}$$

ブロック線図

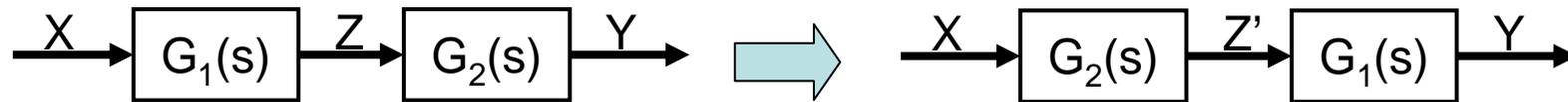
- ブロック線図とはシステムの構成要素と信号の流れを図的に表現したもの
 - 伝達関数を機能ブロックとして表現
 - 信号の流れは一方向(矢印)



ブロック線図の性質 (伝達関数の性質)

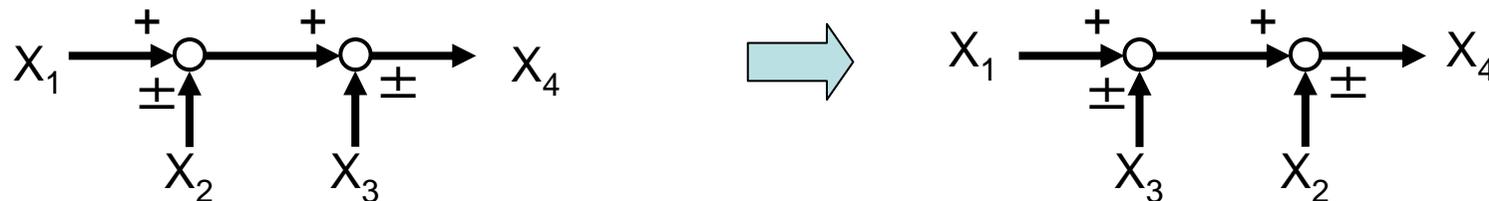
- ブロック置換

$$G_1 \cdot G_2 = G_2 \cdot G_1$$



- 加え合わせ点動作

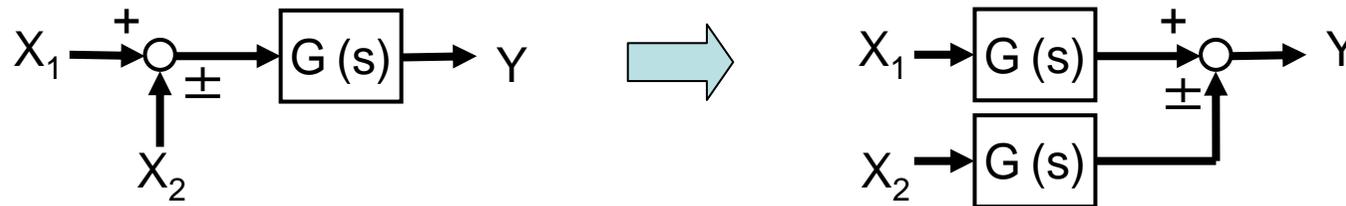
$$(X_1 \pm X_3) \pm X_2 = (X_1 \pm X_2) \pm X_3 = X_4$$



ブロック線図の簡略化①

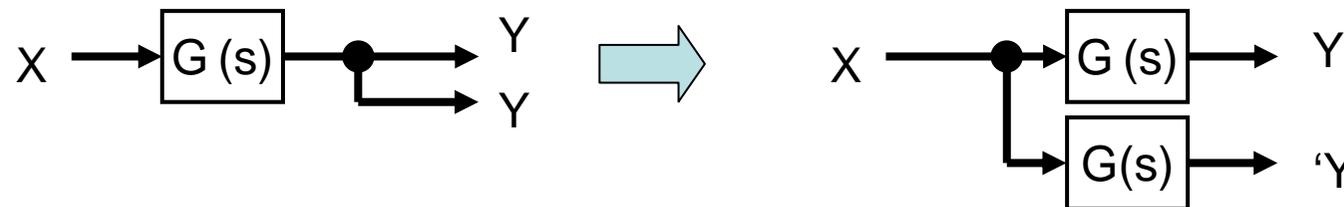
- 加え合わせ点移動

$$G(X_1 \pm X_2) = GX_1 \pm GX_2 = Y$$



- 引き出し点移動

$$G \cdot X = Y$$

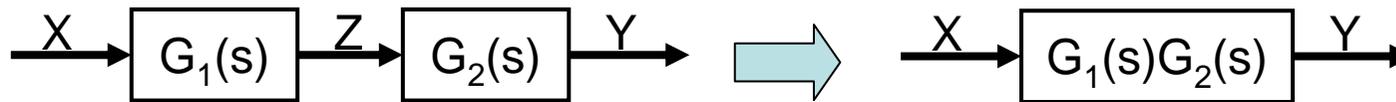


ブロック線図の簡略化②

- 直列結合

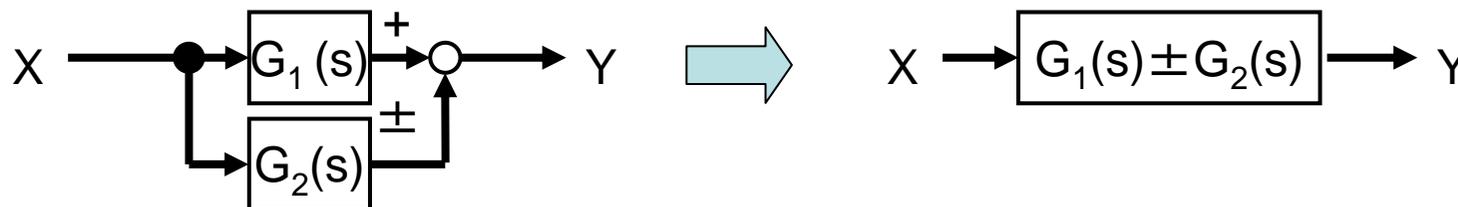
$$Z / X = G_1 \quad Y / Z = G_2$$

$$Y / X = (Z / X)(Y / Z) = G_1 \cdot G_2$$



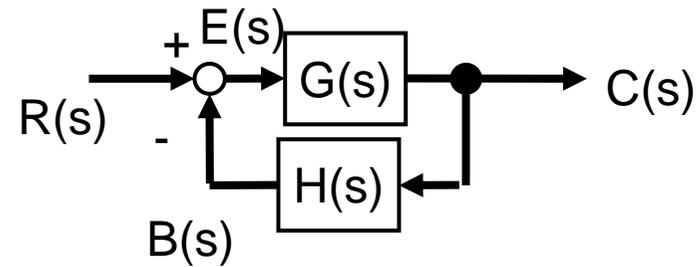
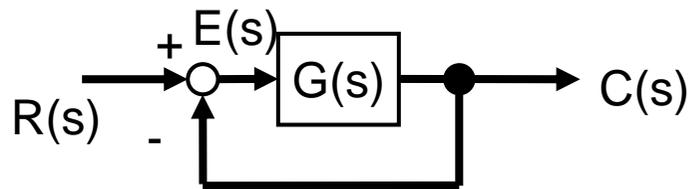
- 並列結合

$$G_1 X \pm G_2 X = (G_1 \pm G_2) X = Y$$



閉ループシステム①

- フィードバック結合



– フィードフォワード伝達関数 $\frac{C(s)}{E(s)} = G(s)$

– 開ループ伝達関数を求める $\frac{C(s)}{R(s)}$

$$\frac{B(s)}{E(s)} = G(s)H(s)$$

閉ループシステム②

- フィードバック結合
 - 閉ループ伝達関数

$$\left. \begin{aligned} C(s) &= G(s)E(s) \\ E(s) &= R(s) - B(s) = R(s) - H(s)C(s) \end{aligned} \right\} \text{より}$$
$$C(s) = G(s)[R(s) - H(s)C(s)]$$
$$C(s)[1 + G(s)H(s)] = G(s)R(s)$$

$$\frac{C(s)}{R(s)} = \frac{G(s)}{1 + G(s)H(s)}$$

自動制御システム

- フィードバック制御系の構成
 - 制御量を目標値と比較し、一致させるように操作量を生成する制御
 - プロセスに内在する遅れに対して、偏差をはやく無くす速応性と、プロセスの安定性を両立させることが課題

