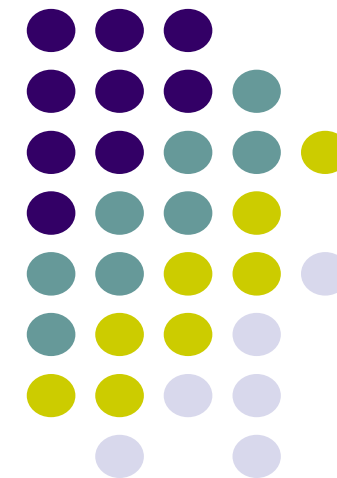


Δυναμική & Ρύθμιση Διεργασιών

Διάλεξη 11:
Δυναμική Απόκριση Συστημάτων
συστήματα 2^{ης} τάξης



Βήματα της Ρύθμισης Διεργασιών, μέρος Α



1. Καθορίστε τη διεργασία που εξετάζεται

- a. Διατύπωση υποθέσεων
- b. Ταξινόμηση μεταβλητών (χειριζόμενες, διαταραχές, εσωτερικές, ελεγχόμενες, μετρούμενες)
- c. Διατύπωση μοντέλου διεργασίας
- d. Προσδιορισμός του επιθυμητού σημείου λειτουργίας
- e. Διατύπωση περιγραφής χώρου κατάστασης
- f. Διατύπωση περιγραφής συναρτήσεων μεταφοράς
- g. Αναγνώριση διεργασιών (αν χρειάζεται)

2. Ανάλυση Διεργασίας

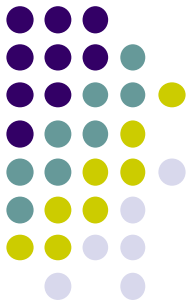
- a. Ανάλυση παρατηρησιμότητας
- b. Ανάλυση ελεγχιμότητας / ρυθμισιμότητας
- c. Ανάλυση ευστάθειας
- d. **Ανάλυση δυναμικής συμπεριφοράς**
 - a. Απόκριση σε παλμική αλλαγή
 - b. Απόκριση σε ημιτονική αλλαγή

Εξερεύνηση δυναμικής συμπεριφοράς

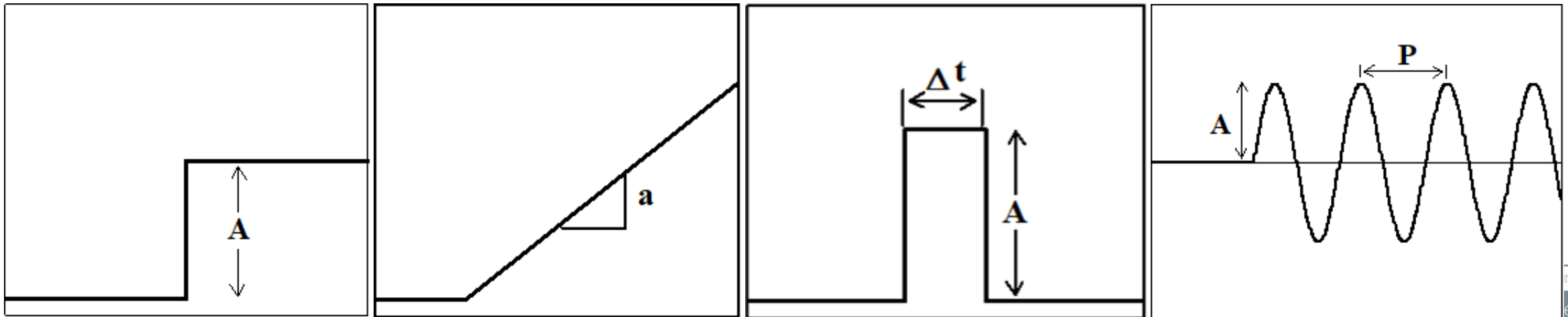


- Σημείωση: *Μεταβατική συμπεριφορά = Δυναμική συμπεριφορά*
- Η μεταβατική συμπεριφορά του συστήματος είναι απαραίτητο να κατανοηθεί και να βρεθεί ένα ελάχιστος αριθμός μεταβλητών που να την περιγράφουν (προσεγγιστικά).
- Για την εξερεύνηση της δυναμικής συμπεριφοράς του συστήματος πρότυπες μεταβολές της εισόδου χρησιμοποιούνται.
 - Βήμα
 - Παλμός
 - Κρουστικός παλμός
 - Γραμμική μεταβολή
 - Ημίτονο
- Γενικές μεταβολές της εισόδου μπορούν να γραφούν ως συνδυασμός αυτών.

Εξερεύνηση δυναμικής συμπεριφοράς



- Για την εξερεύνηση της δυναμικής συμπεριφοράς του συστήματος πρότυπες μεταβολές της εισόδου χρησιμοποιούνται.
 - Γενικές μεταβολές της εισόδου μπορούν να γραφούν ως συνδυασμός αυτών.
 - Βήμα
 - Παλμός
 - Κρουστικός παλμός
 - Γραμμική μεταβολή
 - Ημίτονο



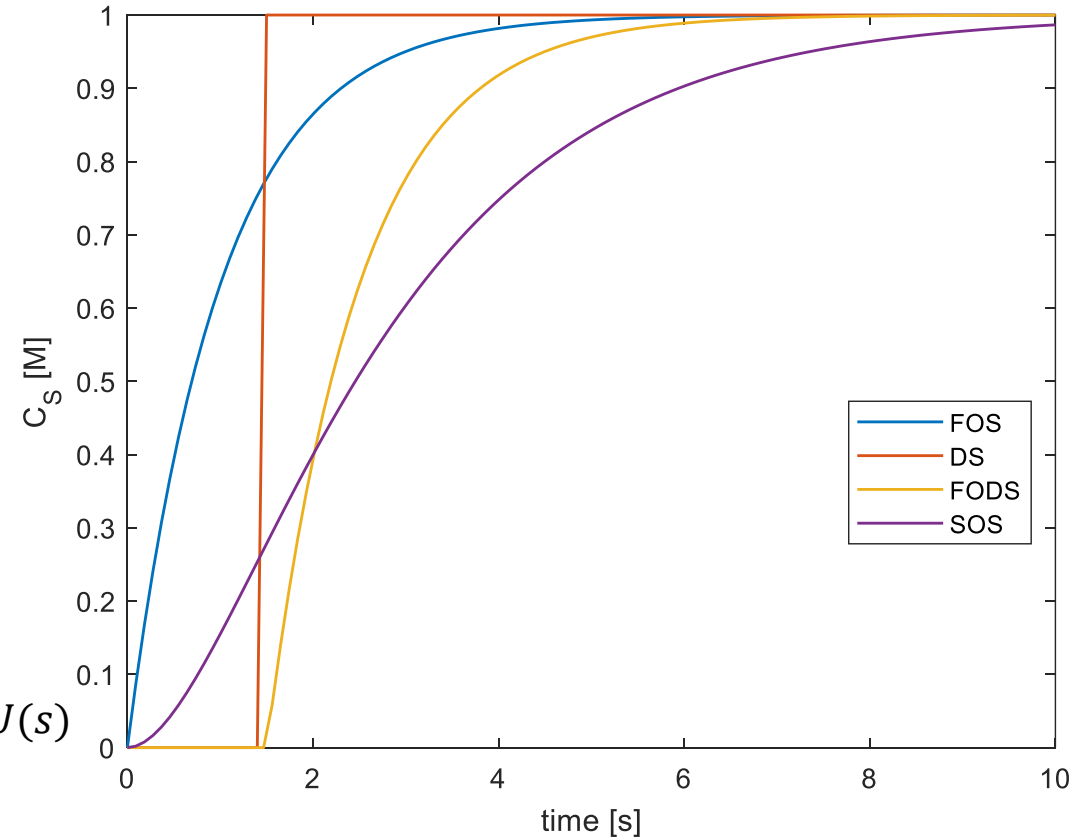
Εξερεύνηση δυναμικής συμπεριφοράς

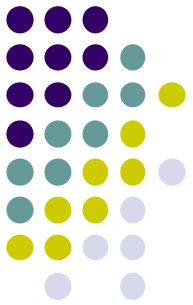


- Η μεταβατική συμπεριφορά του συστήματος είναι απαραίτητο να κατανοηθεί και να βρεθεί ένα ελάχιστος αριθμός μεταβλητών που να την περιγράφουν (προσεγγιστικά).

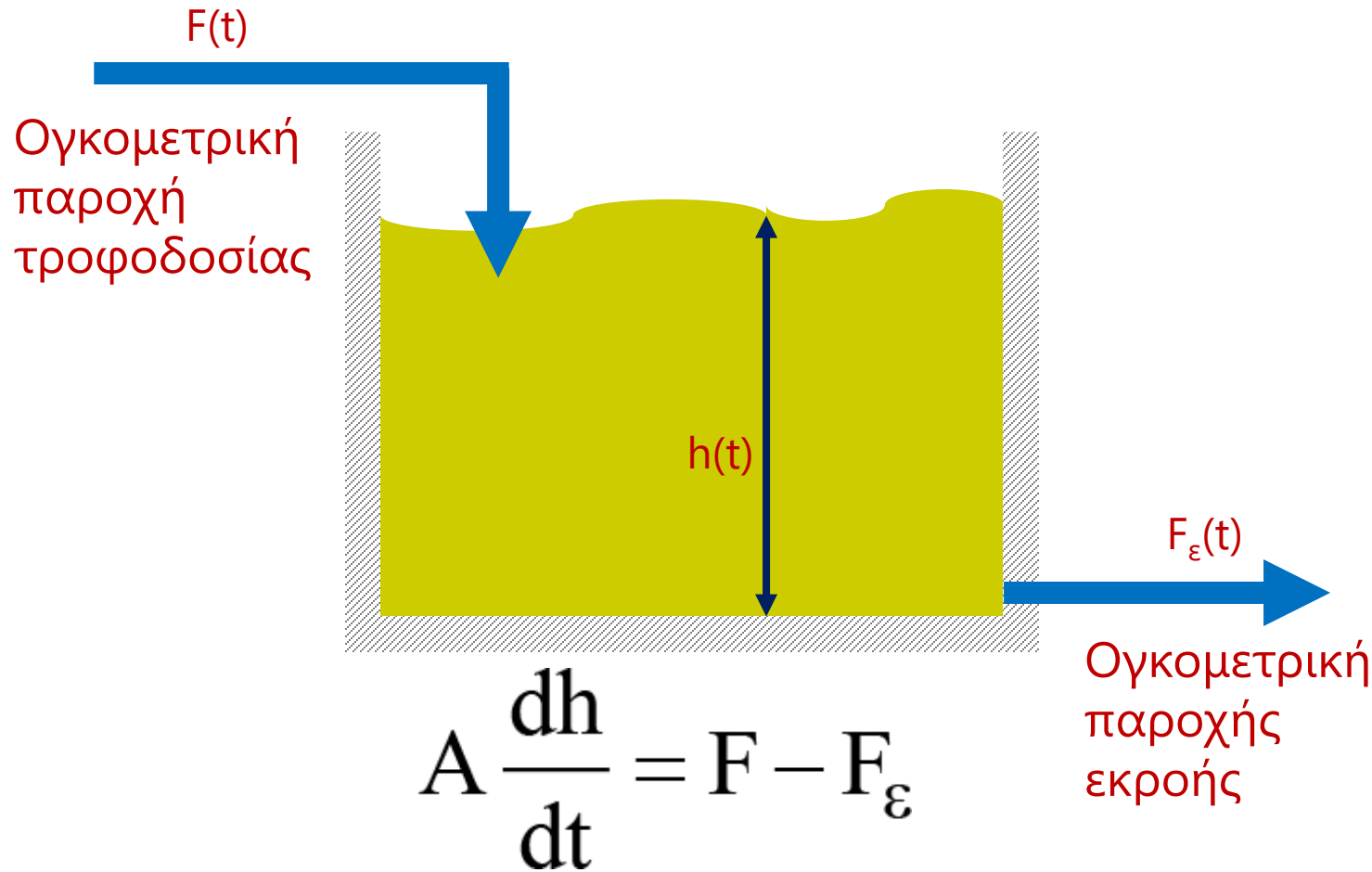
-

	ΠΧΚ	ΠΣΜ
• DS	$y = Ku(t - \theta)$	$Y(s) = Ke^{-\theta s}U(s)$
• FOS	$\frac{dx_1}{dt} = -\frac{1}{\tau}x_1 + \frac{K}{\tau}u(t)$ $y = x_1$	$Y(s) = \frac{K}{\tau s + 1}U(s)$
• FODS	$\frac{dx_1}{dt} = -\frac{1}{\tau}x_1 + \frac{K}{\tau}u(t - \theta)$ $y = x_1$	$Y(s) = \frac{Ke^{-\theta s}}{\tau s + 1}U(s)$
• SODS	$\frac{dx_1}{dt} = -\frac{1}{\tau_1}x_1 + \frac{K}{\tau_1}u(t - \theta)$ $\frac{dx_2}{dt} = -\frac{1}{\tau_2}x_1 + \frac{1}{\tau_2}x_2$ $y = x_2$	$Y(s) = \frac{Ke^{-\theta s}}{\tau^2 s^2 + 2\zeta\tau s + 1}U(s)$





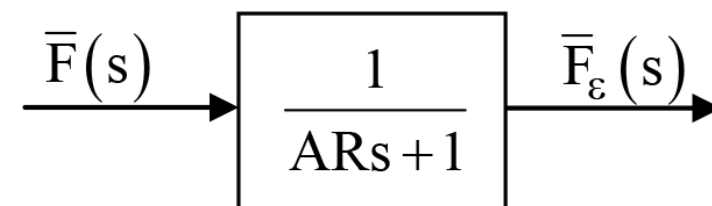
Παράδειγμα: Δεξαμενή Υγρού



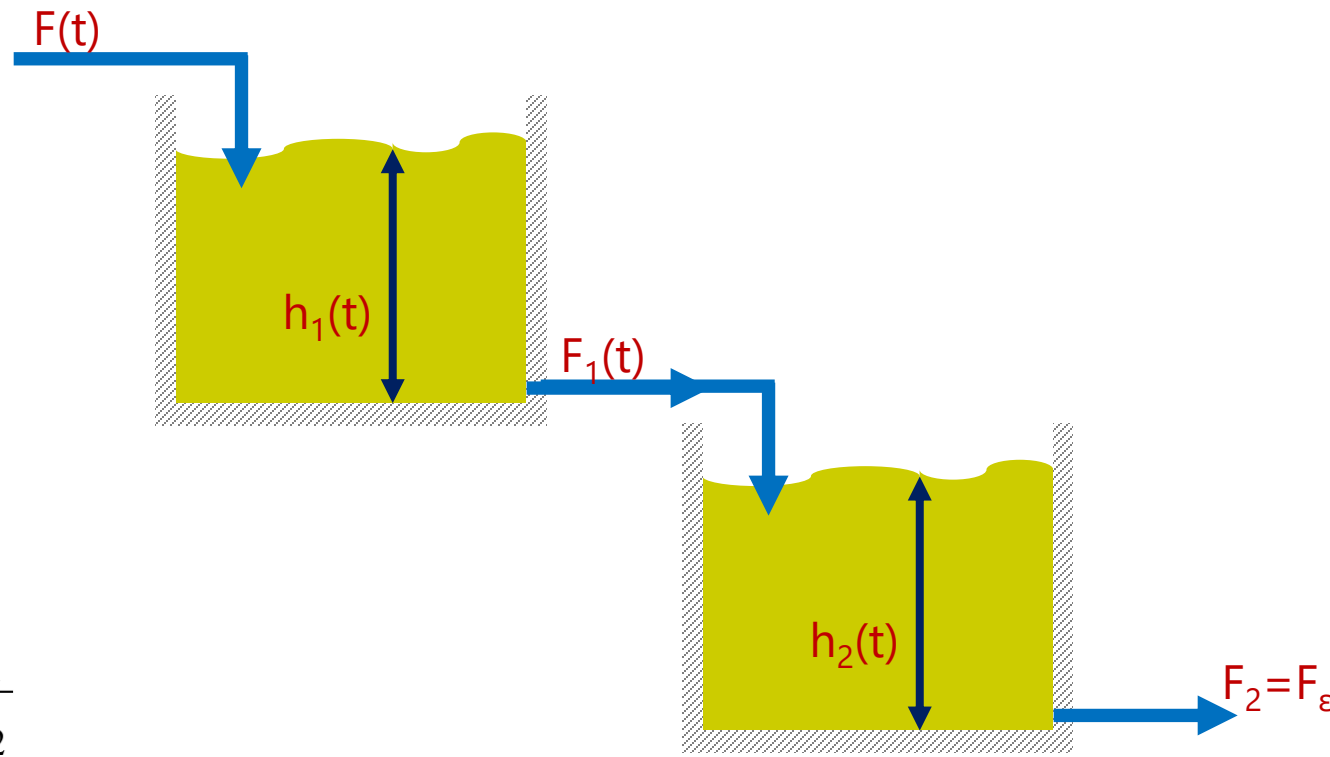
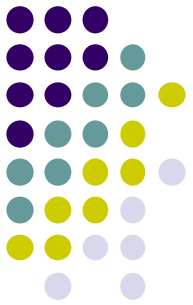
$$x = \bar{h}(t)$$
$$u = \bar{F}(t) \quad \tau = AR$$
$$y = \bar{F}_{\epsilon} = \frac{\bar{h}(t)}{R} \quad k = 1$$

$$\frac{dx}{dt} = -\frac{1}{\tau}x + \frac{k}{\tau}u$$
$$y = x$$

$$Y(s) = G_u(s)U(s)$$
$$G_u(s) = \frac{1}{ARs + 1}$$



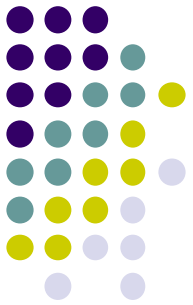
Σύνδεση σε σειρά: Σύστημα 2^{ης} τάξης



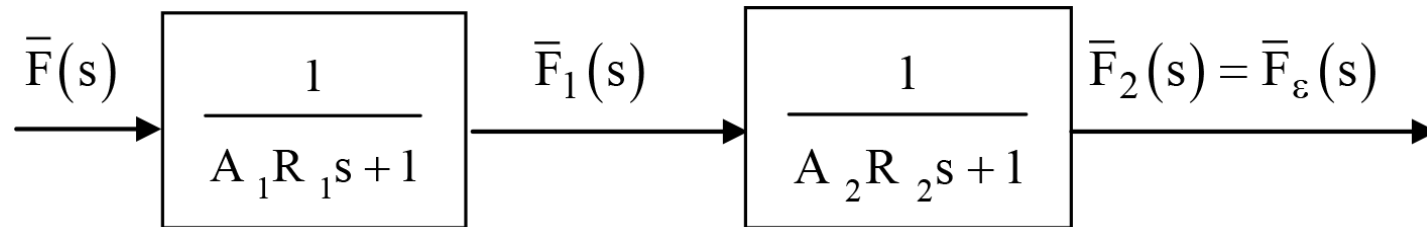
$$A_1 \frac{dh_1}{dt} = -\frac{h_1}{R_1} + F$$
$$A_2 \frac{dh_2}{dt} = \frac{h_1}{R_1} - \frac{h_2}{R_2}$$

$$F_\varepsilon = \frac{h_2}{R_2}$$

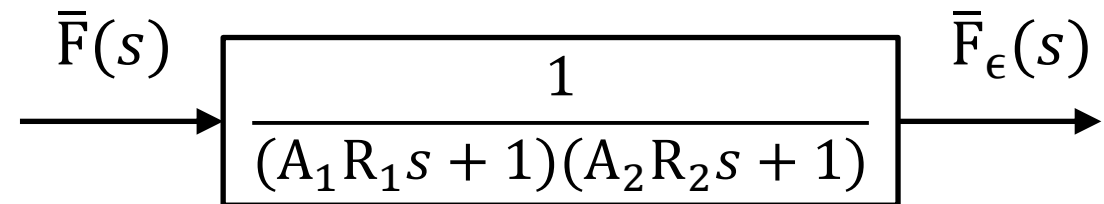
$$\begin{cases} A_1 R_1 \frac{dF_1}{dt} = -F_1 + F \\ A_2 R_2 \frac{dF_2}{dt} = F_1 - F_2 \\ F_\varepsilon = F_2 \end{cases}$$



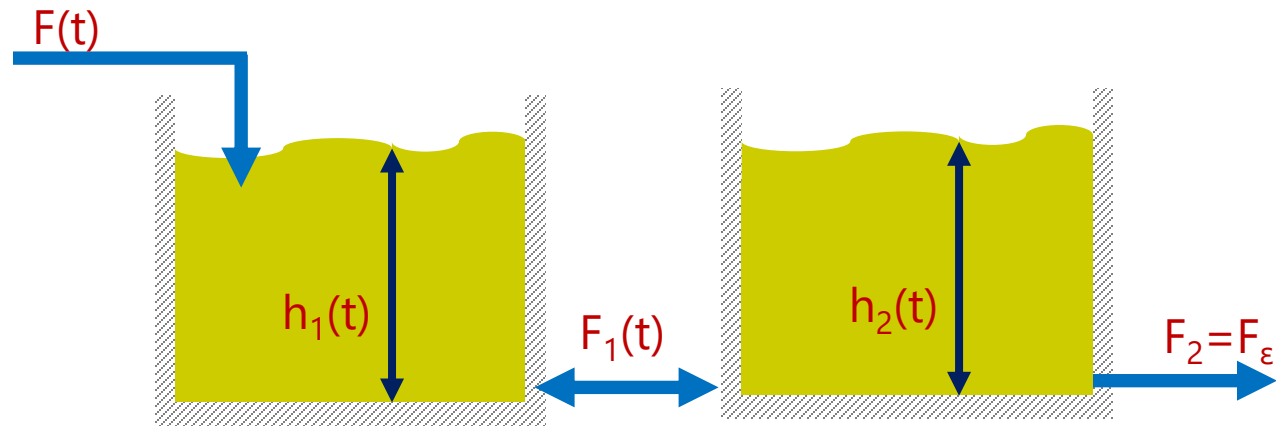
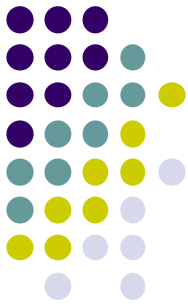
$$\begin{cases} A_1 R_1 \frac{dF_1}{dt} = -F_1 + F \\ A_2 R_2 \frac{dF_2}{dt} = F_1 - F_2 \\ F_\varepsilon = F_2 \end{cases} \quad \longrightarrow \quad \begin{aligned} \bar{F}_1(s) &= \frac{1}{A_1 R_1 s + 1} \bar{F}(s) \\ \bar{F}_2(s) &= \frac{1}{A_2 R_2 s + 1} \bar{F}_1(s) \\ \bar{F}_\varepsilon(s) &= \bar{F}_2(s) \end{aligned}$$



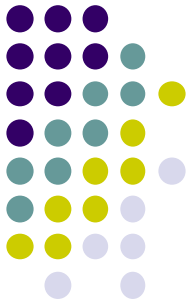
$$\bar{F}_\varepsilon(s) = \frac{1}{(A_1 R_1 s + 1)(A_2 R_2 s + 1)} \bar{F}(s)$$



Σύνδεση με αλληλεπίδραση: Σύστημα;



$$\left\{ \begin{array}{l} F_1 = \frac{h_1 - h_2}{R_1} \\ F_2 = \frac{h_2}{R_2} \end{array} \right. \quad \left\{ \begin{array}{l} A_1 \frac{dh_1}{dt} = -\frac{h_1 - h_2}{R_1} + F \\ A_2 \frac{dh_2}{dt} = \frac{h_1 - h_2}{R_1} - \frac{h_2}{R_2} \\ F_\varepsilon = \frac{h_2}{R_2} \end{array} \right.$$



$$\begin{cases} A_1 \frac{dh_1}{dt} = -\frac{h_1 - h_2}{R_1} + F \\ A_2 \frac{dh_2}{dt} = \frac{h_1 - h_2}{R_1} - \frac{h_2}{R_2} \\ F_\varepsilon = \frac{h_2}{R_2} \end{cases}$$



$$A_1 s \bar{H}_1(s) = -\frac{\bar{H}_1(s) - \bar{H}_2(s)}{R_1} + \bar{F}(s)$$

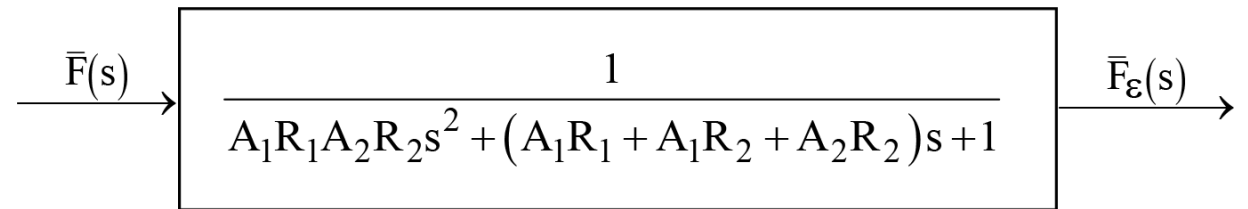
$$A_2 s \bar{H}_2(s) = \frac{\bar{H}_1(s) - \bar{H}_2(s)}{R_1} - \frac{\bar{H}_2(s)}{R_2}$$

$$\bar{F}_\varepsilon(s) = \frac{\bar{H}_2(s)}{R_2}$$

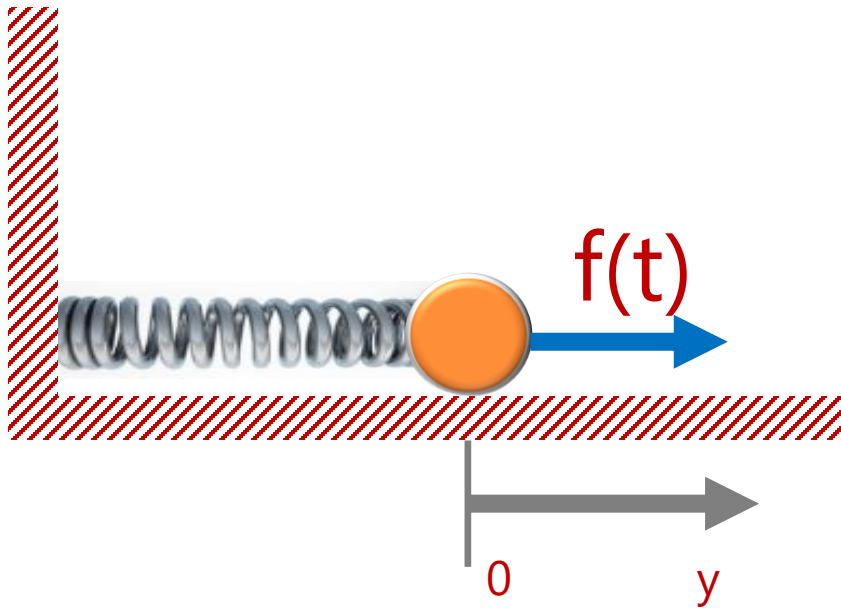
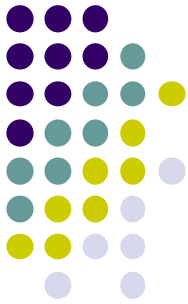
$$\bar{H}_1(s) = \frac{R_1 \left(A_2 R_2 s + 1 + \frac{R_2}{R_1} \right)}{A_1 R_1 A_2 R_2 s^2 + (A_1 R_1 + A_1 R_2 + A_2 R_2) s + 1} \bar{F}(s)$$

$$\bar{H}_2(s) = \frac{R_2}{A_1 R_1 A_2 R_2 s^2 + (A_1 R_1 + A_1 R_2 + A_2 R_2) s + 1} \bar{F}(s)$$

$$\bar{F}_\varepsilon(s) = \frac{1}{A_1 R_1 A_2 R_2 s^2 + (A_1 R_1 + A_1 R_2 + A_2 R_2) s + 1} \bar{F}(s)$$



Παράδειγμα: Συστήμα κινούμενης μάζας

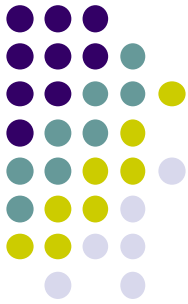


$$(Μάζα) \times (Επιτάχυνση) = \Sigma(\Deltaυνάμειων)$$

$$m \frac{d^2 y}{dt^2} = -k y - C \frac{dy}{dt} + f$$

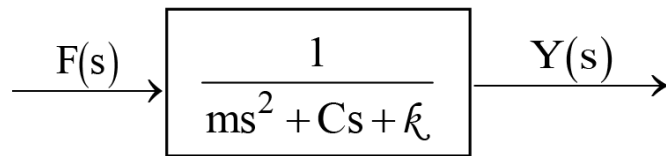
$$m \frac{d^2 y}{dt^2} + C \frac{dy}{dt} + k y = f$$

Γενική περιγραφή συστήματος 2^{ης} τάξης



$$ms^2Y(s) + CsY(s) + k Y(s) = F(s)$$

$$\Rightarrow Y(s) = \frac{1}{ms^2 + Cs + k} F(s)$$



$$\tau^2 \frac{d^2y}{dt^2} + 2\zeta\tau \frac{dy}{dt} + y = kf$$

$$\tau > 0$$

$$\zeta \geq 0$$

$$G(s) = \frac{k}{\tau^2 s^2 + 2\zeta\tau s + 1}$$

ο χαρακτηριστικός χρόνος: $\tau = \sqrt{\frac{m}{k}}$ ή εναλλακτικά

η φυσική συχνότητα (natural frequency) $\omega_N = \frac{1}{\tau} = \sqrt{\frac{k}{m}}$

ο συντελεστής αποσβέσεως: $\zeta = \frac{C}{2\sqrt{mk}}$
(damping factor)

η στατική ενίσχυση: $k = \frac{1}{k}$
(static gain)

Επίλυση διαφορικής εξίσωσης 2^{ης} τάξης



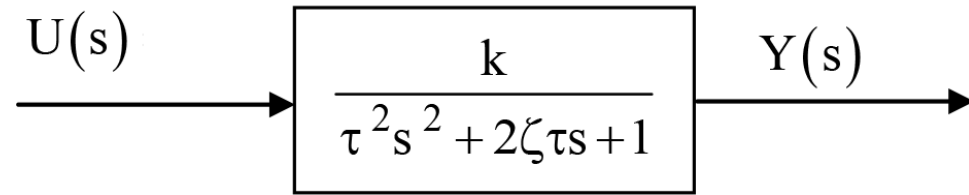
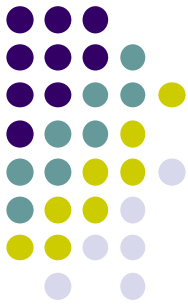
$$\tau^2 \frac{d^2 y}{dt^2} + 2\zeta\tau \frac{dy}{dt} + y = ku(t)$$
$$y(0), \frac{dy}{dt}(0) \text{ δεδομένα}$$

$$\tau^2 \left(s^2 Y(s) - sy(0) - \frac{dy}{dt}(0) \right) + 2\zeta\tau (sY(s) - y(0)) + Y(s) = kU(s)$$

$$Y(s) = \frac{\tau^2 s + 2\zeta\tau}{\tau^2 s^2 + 2\zeta\tau s + 1} y(0) + \frac{\tau^2}{\tau^2 s^2 + 2\zeta\tau s + 1} \frac{dy}{dt}(0) + \frac{k}{\tau^2 s^2 + 2\zeta\tau s + 1} U(s)$$

$$y(t) = \mathcal{L}^{-1} \left[\frac{\tau^2 s + 2\zeta\tau}{\tau^2 s^2 + 2\zeta\tau s + 1} y(0) + \frac{\tau^2}{\tau^2 s^2 + 2\zeta\tau s + 1} \frac{dy}{dt}(0) + \frac{k}{\tau^2 s^2 + 2\zeta\tau s + 1} U(s) \right]$$

Σημασία συντελεστή απόσβεσης ζ



$\zeta > 1$ \longleftrightarrow απλοί πραγματικοί πόλοι

$$-\frac{\zeta}{\tau} \pm \frac{\sqrt{\zeta^2 - 1}}{\tau}$$

$\zeta = 1$ \longleftrightarrow διπλός πραγματικός πόλος

$$-\frac{1}{\tau}$$

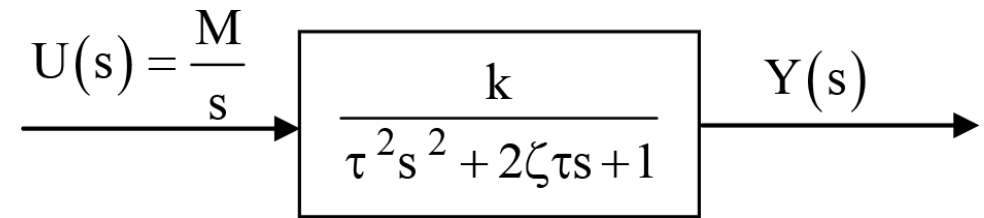
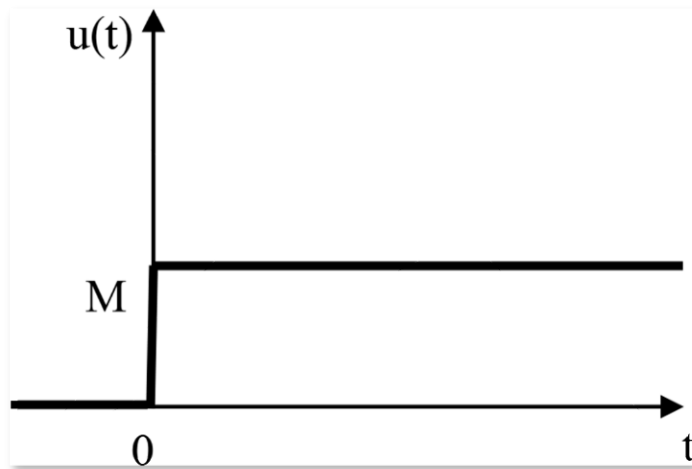
$0 \leq \zeta < 1$ \longleftrightarrow μιγαδικοί συζυγείς πόλοι

$$-\frac{\zeta}{\tau} \pm i \frac{\sqrt{1 - \zeta^2}}{\tau}$$

Σημασία συντελεστή απόσβεσης ζ



Παράδειγμα η βηματική απόκριση:

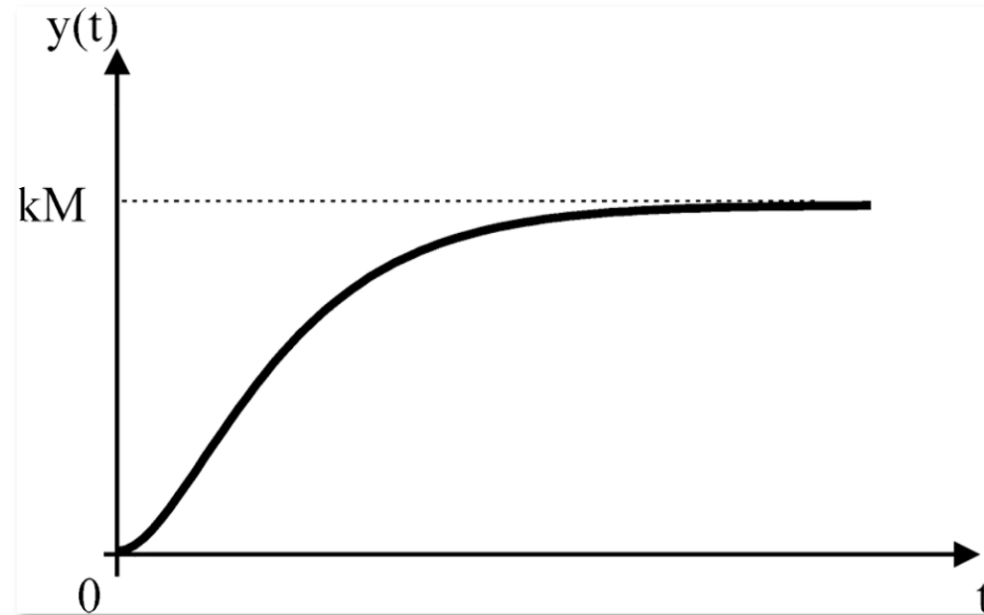


$$Y(s) = \frac{kM}{s(\tau^2 s^2 + 2\zeta \tau s + 1)}$$

Σημασία συντελεστή απόσβεσης ζ

Περίπτωση ζ > 1

$$Y(s) = \left\{ \frac{1}{s} - \frac{\frac{1}{2} \left(1 + \frac{\zeta}{\sqrt{\zeta^2 - 1}} \right)}{s + \frac{\zeta}{\tau} - \frac{\sqrt{\zeta^2 - 1}}{\tau}} - \frac{\frac{1}{2} \left(1 - \frac{\zeta}{\sqrt{\zeta^2 - 1}} \right)}{s + \frac{\zeta}{\tau} + \frac{\sqrt{\zeta^2 - 1}}{\tau}} \right\} \text{kM}$$



$$y(t) = \left[1 - \frac{1}{2} \left(1 + \frac{\zeta}{\sqrt{\zeta^2 - 1}} \right) \exp \left\{ - \left(\frac{\zeta - \sqrt{\zeta^2 - 1}}{\tau} \right) t \right\} - \frac{1}{2} \left(1 - \frac{\zeta}{\sqrt{\zeta^2 - 1}} \right) \exp \left\{ - \left(\frac{\zeta + \sqrt{\zeta^2 - 1}}{\tau} \right) t \right\} \right] \text{kM}$$
$$= \left[1 - e^{-\frac{\zeta}{\tau} t} \left(\cosh \left\{ \frac{\sqrt{\zeta^2 - 1}}{\tau} t \right\} + \frac{\zeta}{\sqrt{\zeta^2 - 1}} \sinh \left\{ \frac{\sqrt{\zeta^2 - 1}}{\tau} t \right\} \right) \right] \text{kM}$$



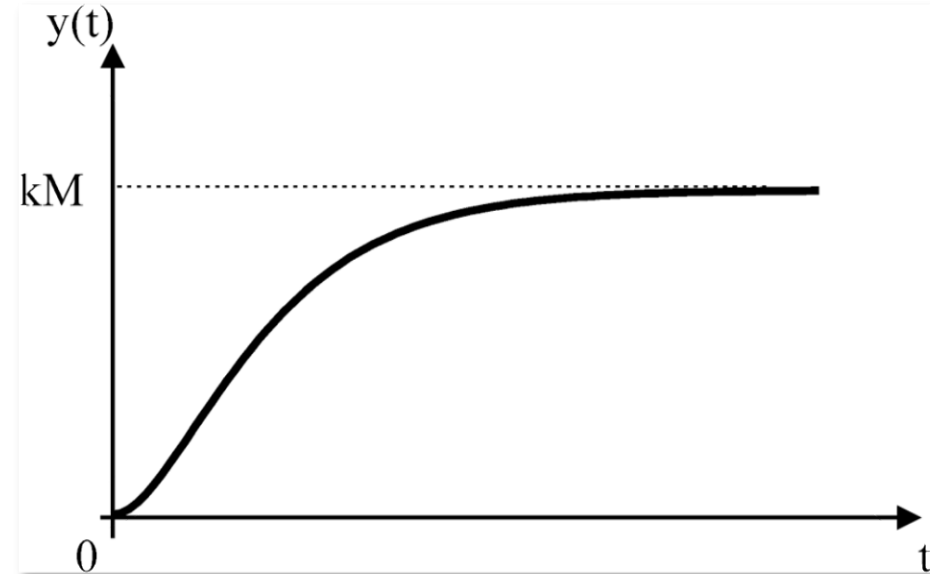
Σημασία συντελεστή απόσβεσης ζ

Περίπτωση ζ=1



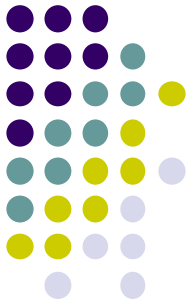
$$Y(s) = \frac{kM}{s(\tau s + 1)^2}$$
$$= \left(\frac{1}{s} - \frac{1}{s + \frac{1}{\tau}} - \frac{\frac{1}{\tau}}{\left(s + \frac{1}{\tau}\right)^2} \right) kM$$

$$y(t) = \left(1 - \left(1 + \frac{t}{\tau} \right) e^{-\frac{t}{\tau}} \right) kM$$



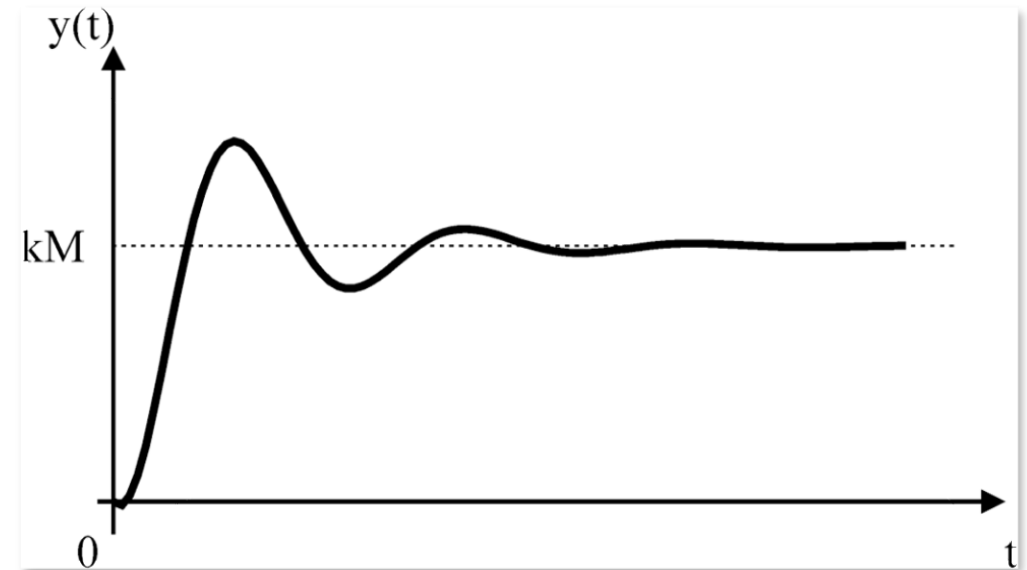
Σημασία συντελεστή απόσβεσης ζ

Περίπτωση $0 < \zeta < 1$



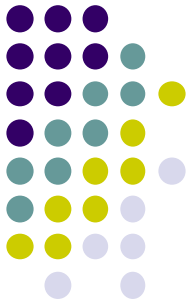
$$Y(s) = \left[\frac{1}{s} - \frac{\frac{1}{2} \left(1 + i \frac{\zeta}{\sqrt{1-\zeta^2}} \right)}{s + \frac{\zeta}{\tau} - i \frac{\sqrt{1-\zeta^2}}{\tau}} - \frac{\frac{1}{2} \left(1 - i \frac{\zeta}{\sqrt{1-\zeta^2}} \right)}{s + \frac{\zeta}{\tau} + i \frac{\sqrt{1-\zeta^2}}{\tau}} \right] \text{ kM}$$
$$= \left[\frac{1}{s} - \frac{s + \frac{\zeta}{\tau}}{\left(s + \frac{\zeta}{\tau} \right)^2 + \frac{1-\zeta^2}{\tau^2}} - \frac{\frac{\zeta}{\tau}}{\left(s + \frac{\zeta}{\tau} \right)^2 + \frac{1-\zeta^2}{\tau^2}} \right] \text{ kM}$$

$$y(t) = \left[1 - e^{-\frac{\zeta}{\tau} t} \left[\cos \left(\frac{\sqrt{1-\zeta^2}}{\tau} t \right) + \frac{\zeta}{\sqrt{1-\zeta^2}} \sin \left(\frac{\sqrt{1-\zeta^2}}{\tau} t \right) \right] \right] \text{ kM}$$



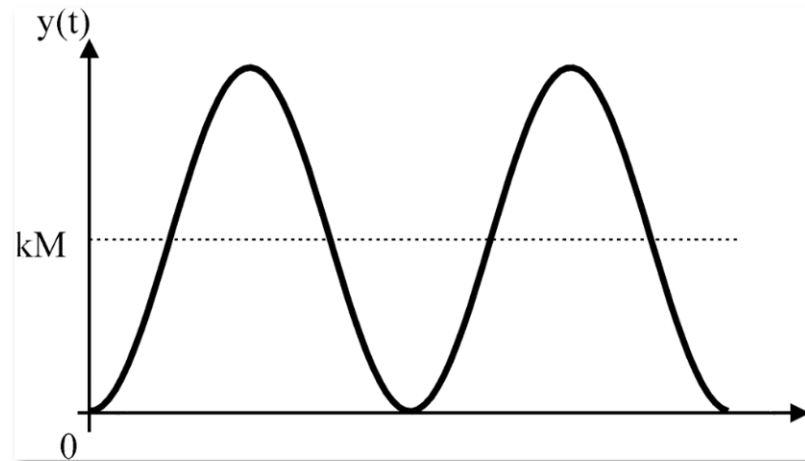
Σημασία συντελεστή απόσβεσης ζ

Περίπτωση ζ=0

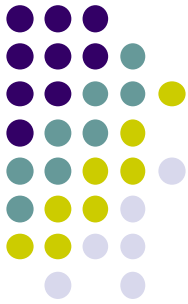


$$Y(s) = \frac{kM}{s(\tau^2 s^2 + 1)} = \left[\frac{1}{s} - \frac{s}{s^2 + \frac{1}{\tau^2}} \right] kM$$

$$y(t) = \left(1 - \cos\left(\frac{t}{\tau}\right) \right) kM$$

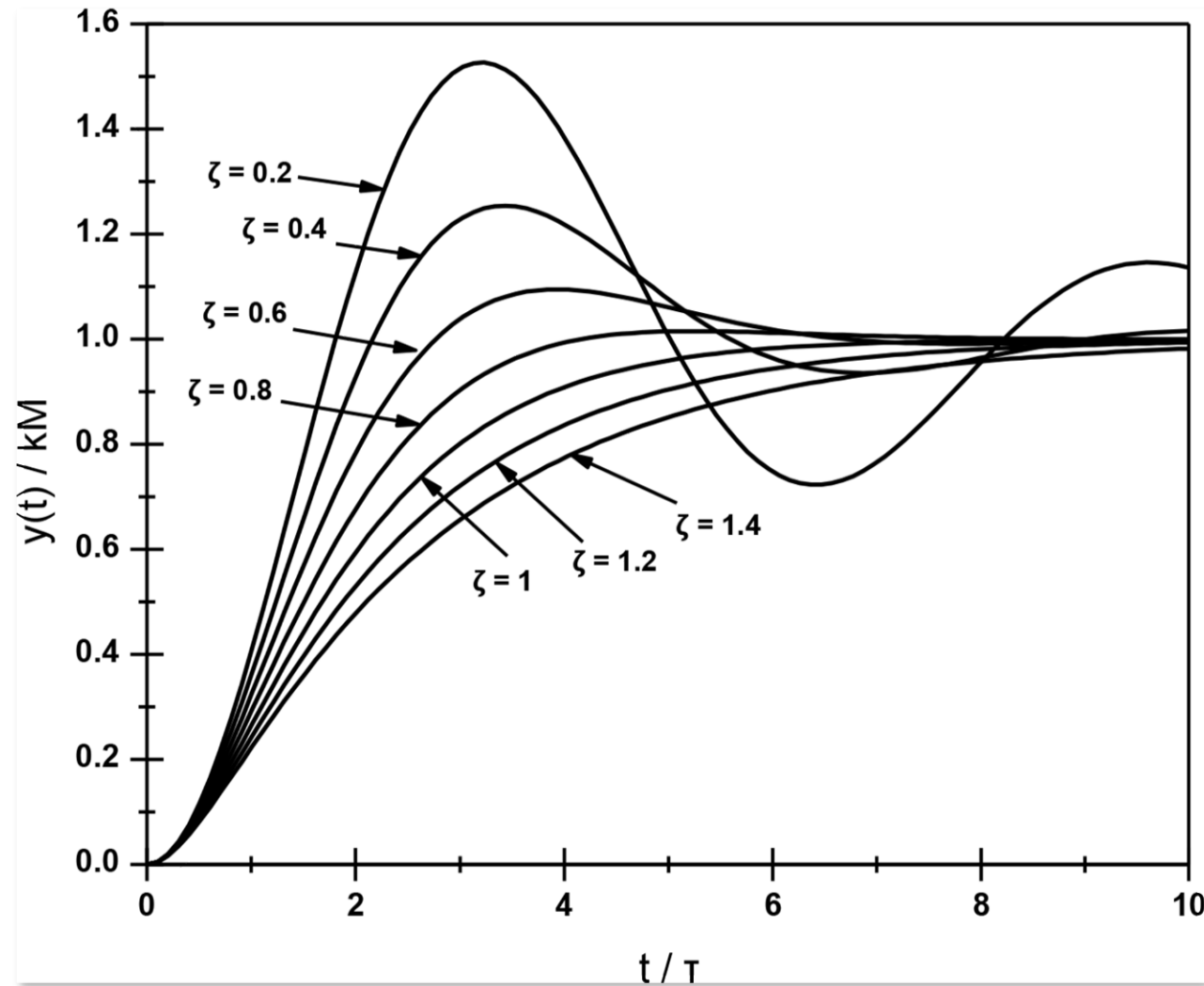
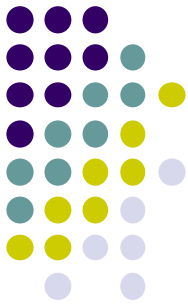


Σημασία συντελεστή απόσβεσης ζ

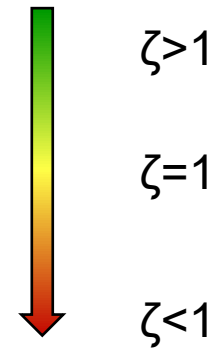
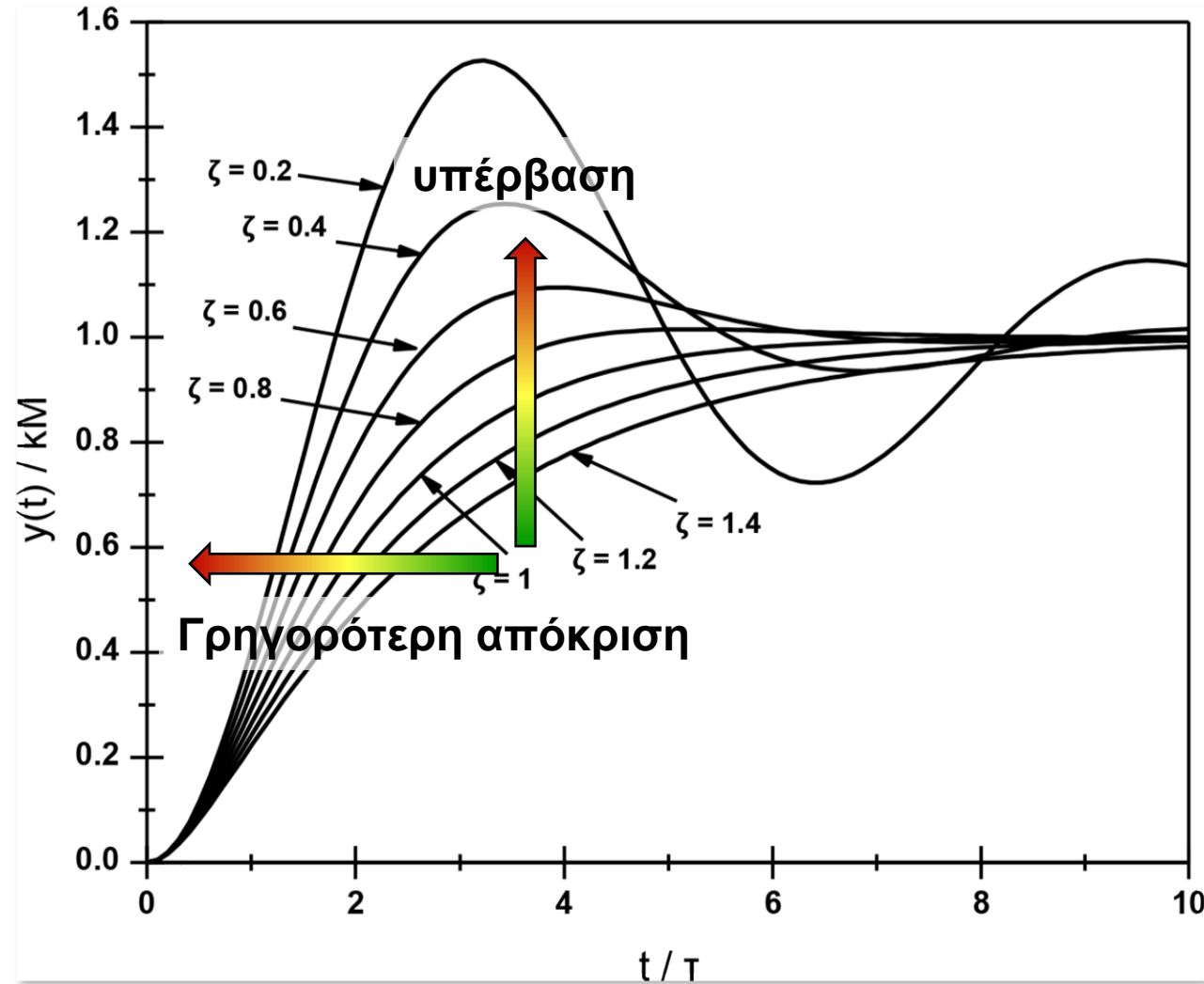
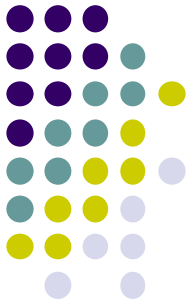


Περίπτωση		Ρίζες παρονομαστή της συναρτήσεως μεταφοράς	Φύση των ριζών του παρονομαστή της συναρτήσεως μεταφοράς
Υπερκρίσιμη απόσβεση	$\zeta > 1$	$-\frac{\zeta}{\tau} \pm \frac{\sqrt{\zeta^2 - 1}}{\tau}$	Πραγματικές αρνητικές απλές ρίζες
Κρίσιμη απόσβεση	$\zeta = 1$	$-\frac{1}{\tau}, -\frac{1}{\tau}$	Πραγματική αρνητική διπλή ρίζα
Υποκρίσιμη απόσβεση	$0 < \zeta < 1$	$-\frac{\zeta}{\tau} \pm i \frac{\sqrt{1 - \zeta^2}}{\tau}$	Μιγαδικές συζυγείς με αρνητικό πραγματικό μέρος
Μηδενική απόσβεση	$\zeta = 0$	$\pm i \frac{1}{\tau}$	Φανταστικές συζυγείς

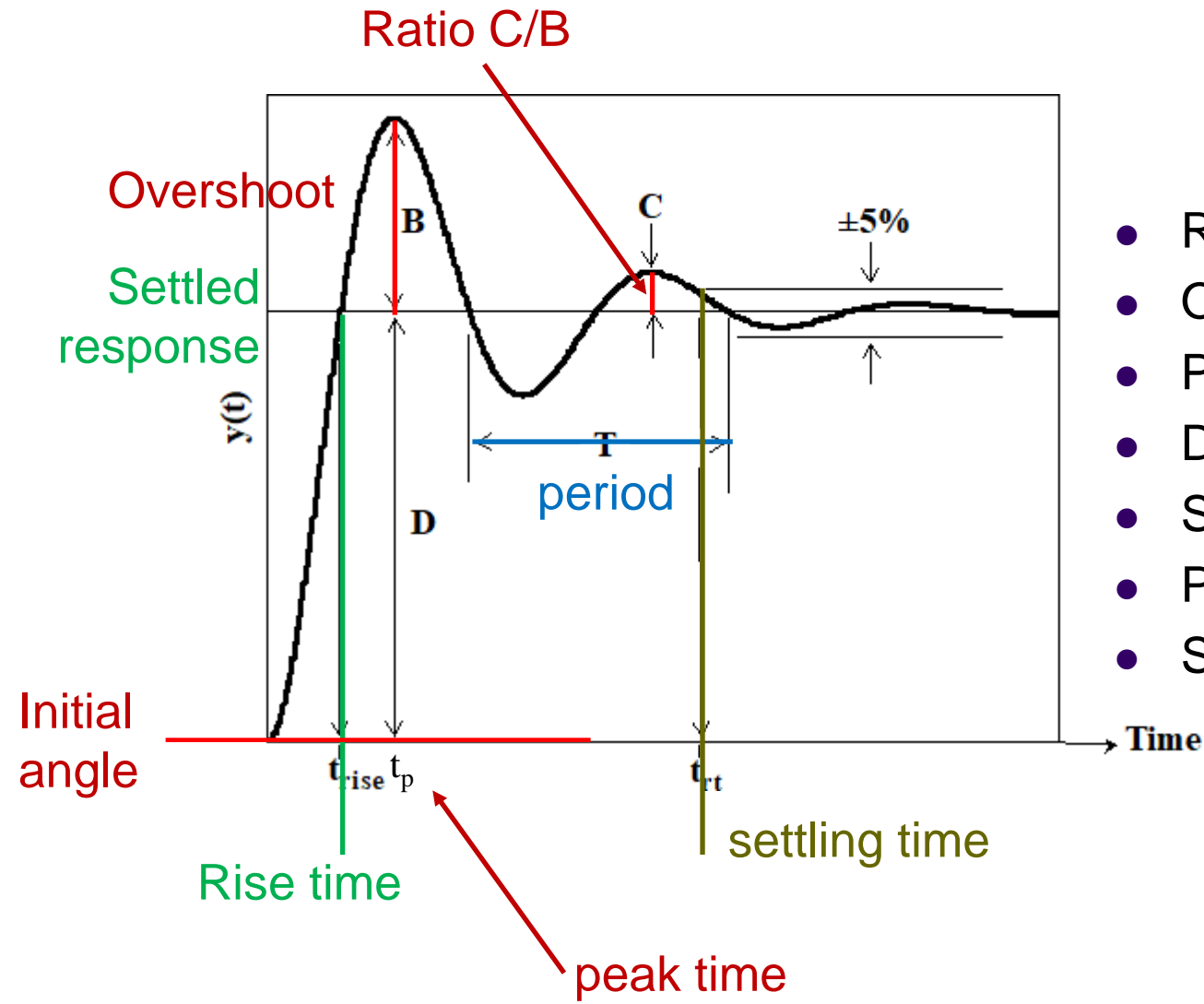
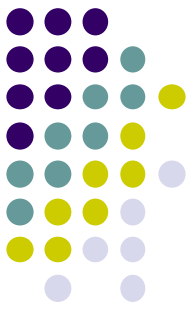
Σημασία συντελεστή απόσβεσης ζ



Σημασία συντελεστή απόσβεσης ζ



Χαρακτηριστικά υποκρίσιμης απόσβεσης

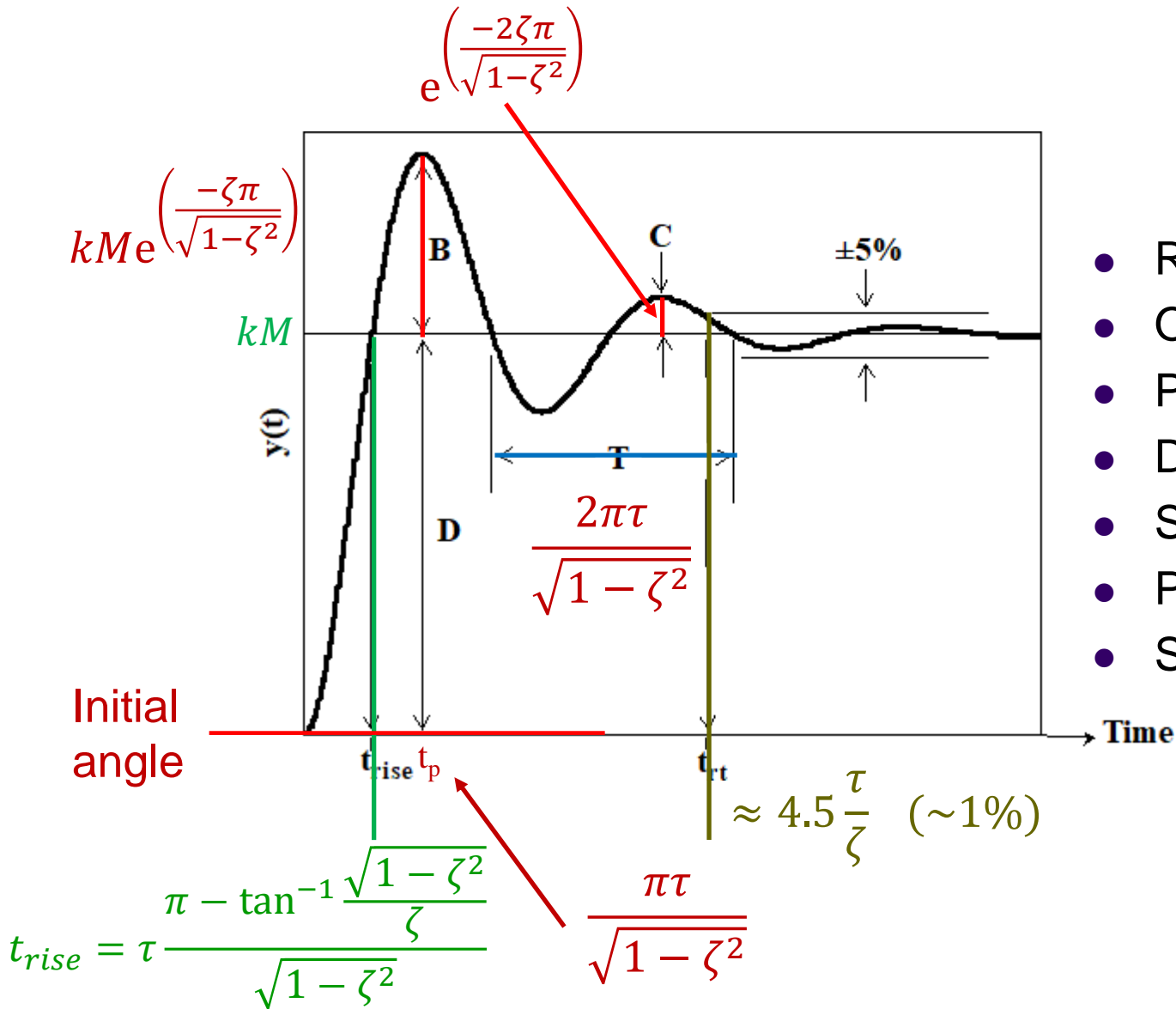


- Rise time – Χρόνος ανύψωσης (t_{rise})
- Overshoot – Υπέρβαση (B)
- Peak time – Χρόνος μέγιστης απόκρισης (t_p)
- Decay ratio – Λόγος απόσβεσης (C/B)
- Settling time – Χρόνος απόκρισης (t_{rt})
- Period – Περίοδος (T)
- Settled response – Τελική απόκριση (D)

Χαρακτηριστικά υποκρίσιμης απόσβεσης

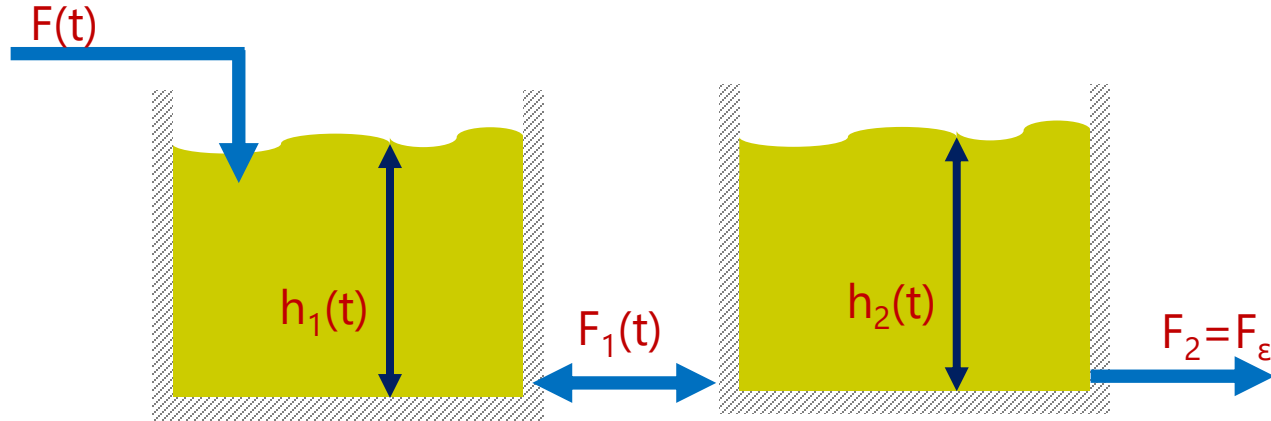
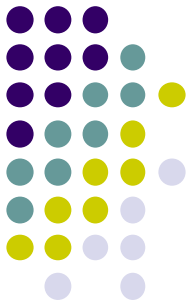


$$G_p(s) = \frac{K}{\tau^2 s^2 + 2\zeta \tau s + 1}$$



- Rise time - Χρόνος ανύψωσης (t_{rise})
- Overshoot – Υπέρβαση (B)
- Peak time – Χρόνος μέγιστης απόκρισης (t_p)
- Decay ratio – Λόγος απόσβεσης (C/B)
- Settling time – Χρόνος απόκρισης (t_{rt})
- Period – Περίοδος (T)
- Settled response – Τελική απόκριση

Παράδειγμα 1: Σύνδεση με αλληλεπίδραση



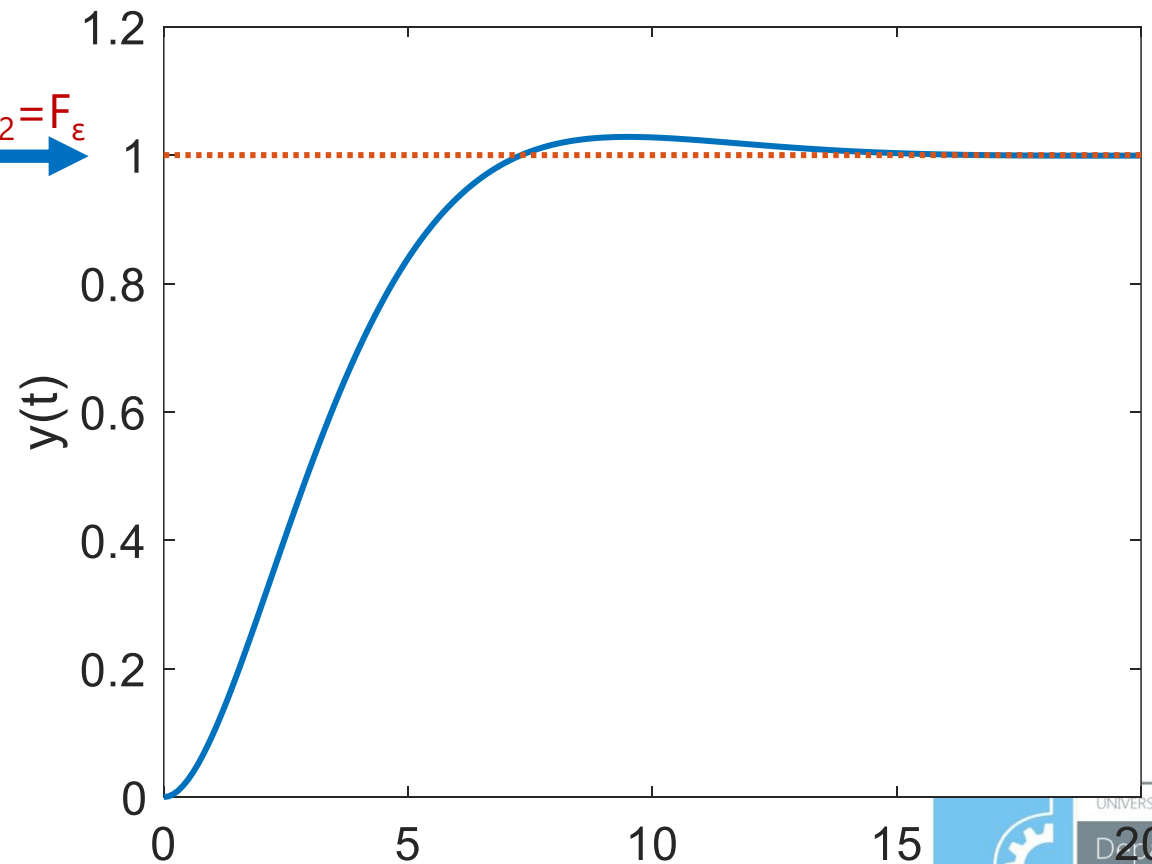
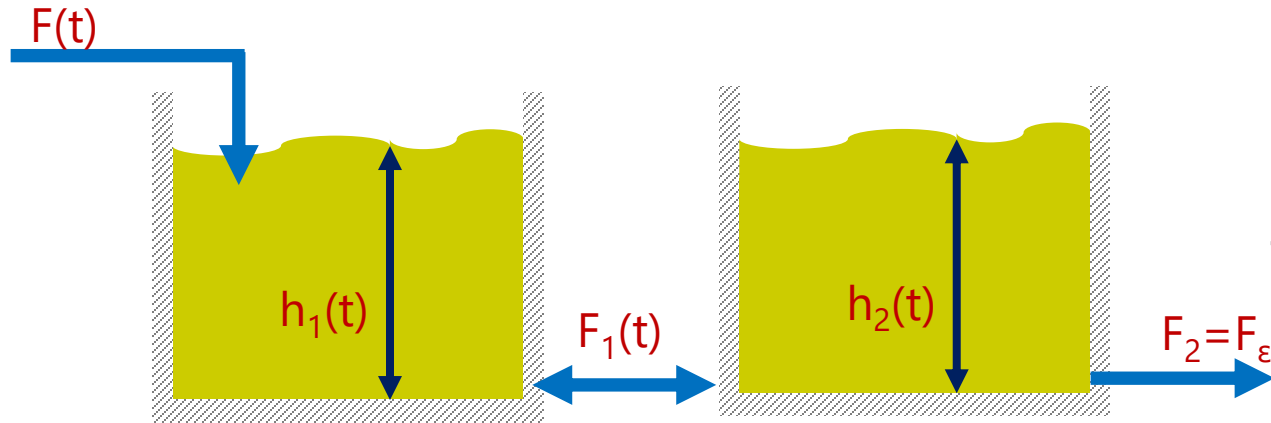
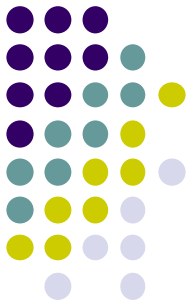
ΠΣΜ:
$$G(s) = \frac{0.5}{2s^2 + 1.5s + 0.5}$$

κανονικοποιούμε

$$G(s) = \frac{1}{4s^2 + 3s + 1}$$

- Στατική ενίσχυση $k = 1$
- Χαρακτηριστικός χρόνος $\tau = \sqrt{4} = 2$
- Συντελεστής απόσβεσης $\zeta = \frac{3}{2\tau} = 0.75$

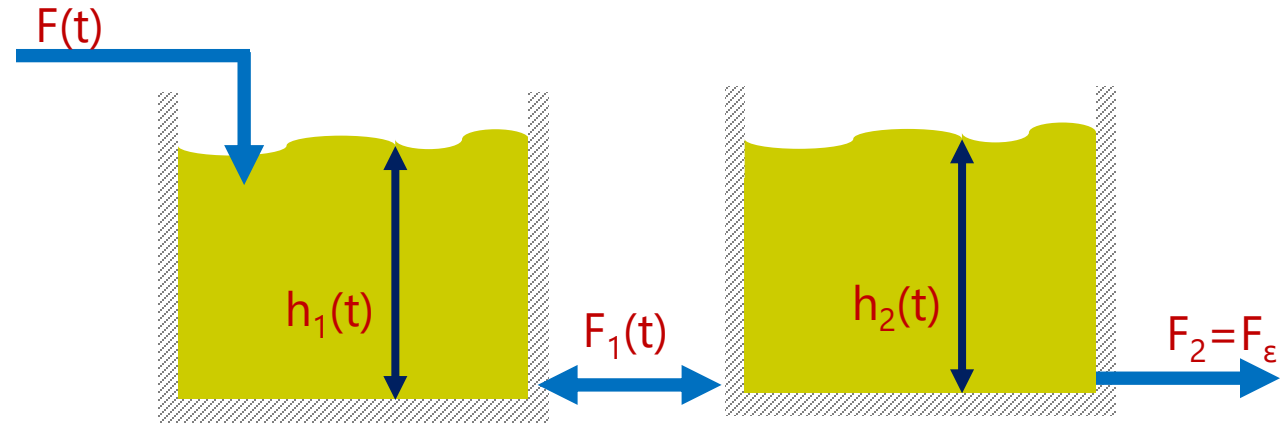
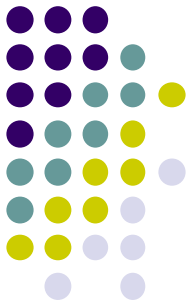
Παράδειγμα 1: Σύνδεση με αλληλεπίδραση



ΠΣΜ:
$$G(s) = \frac{1}{4s^2 + 3s + 1}$$

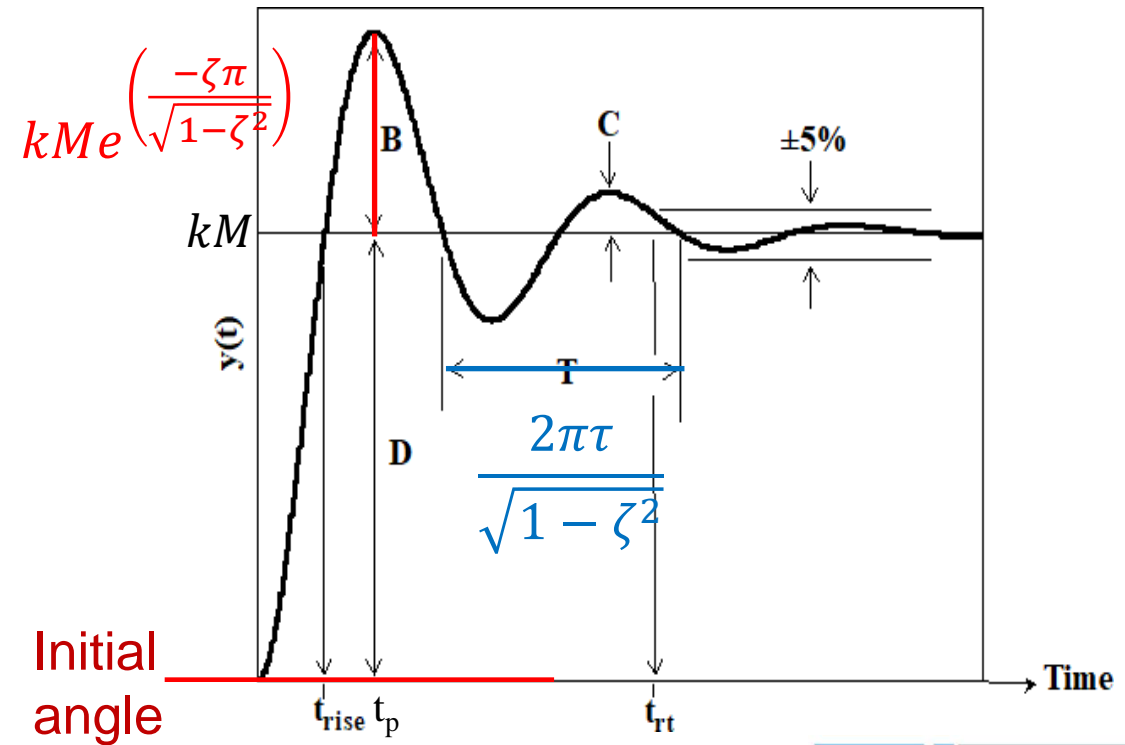
- Στατική ενίσχυση $k = 1$
- Χαρακτηριστικός χρόνος $\tau = \sqrt{4} = 2$
- Συντελεστής απόσβεσης $\zeta = \frac{3}{2\tau} = 0.75$

Παράδειγμα 2: Σύνδεση με αλληλεπίδραση

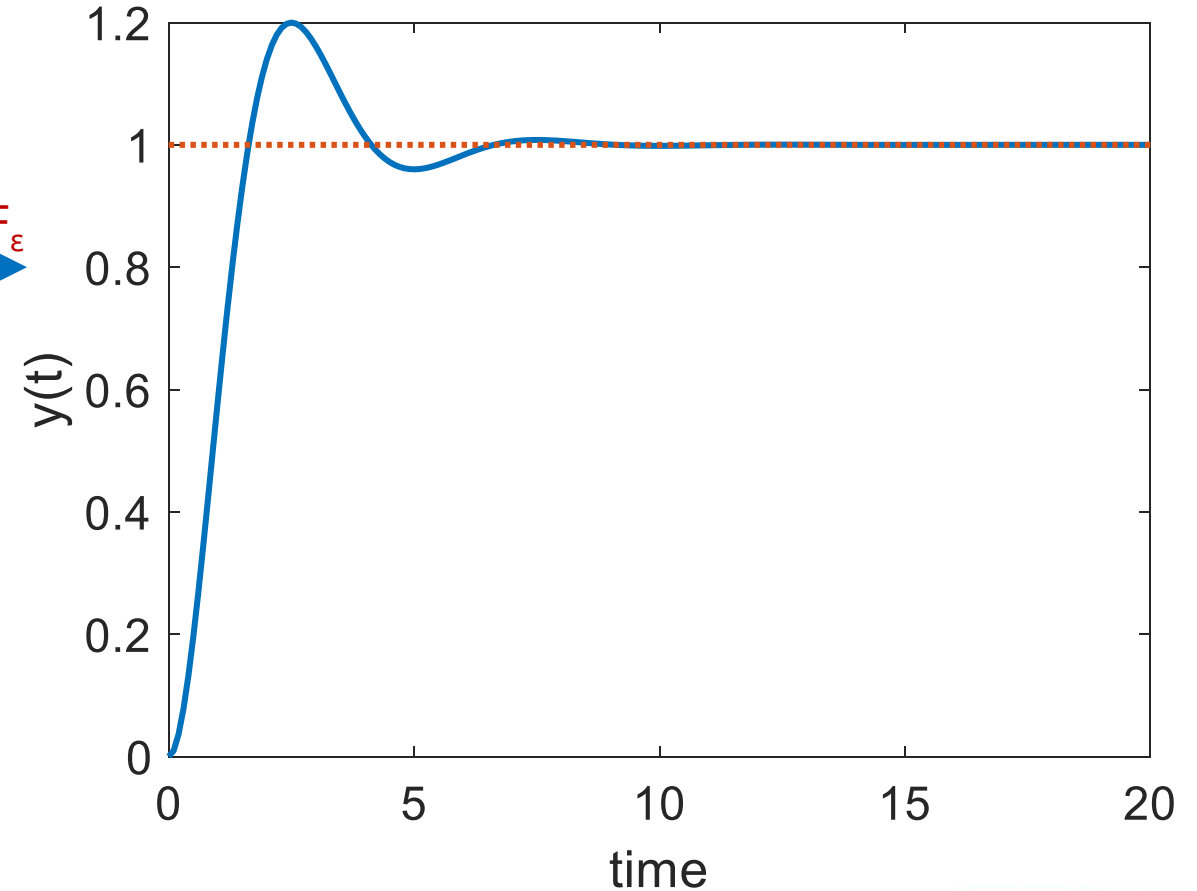
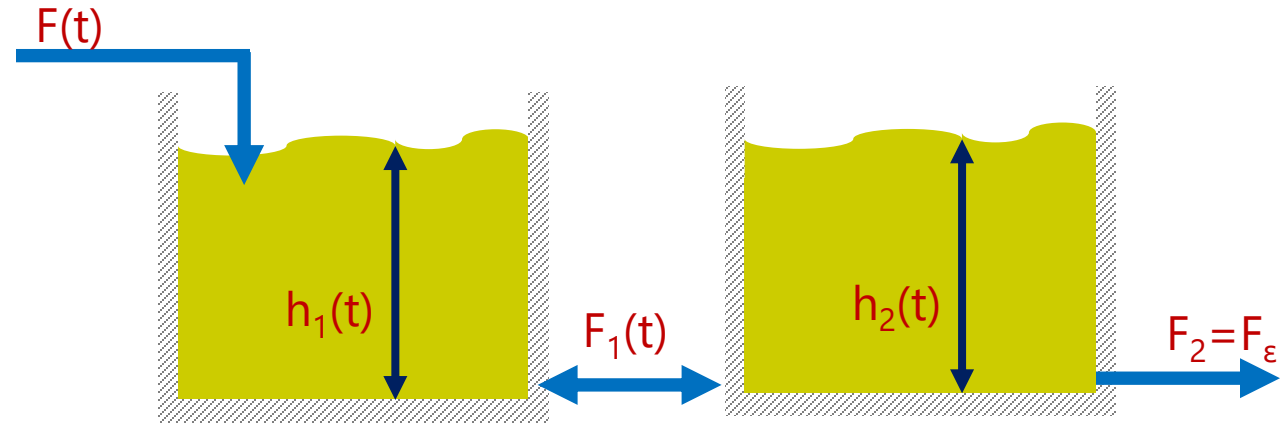
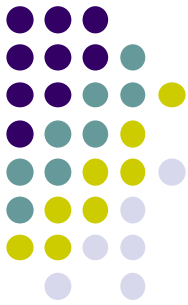


Χαρακτηρισμός του συστήματος

- Απόκριση σε βηματική είσοδο
- Παρατηρούμε:
 - Κλασική σιγμοειδή απόκριση
 - **Υπέρβαση 20%**
 - Ταλάντωση **περιόδου 5 λεπτών**



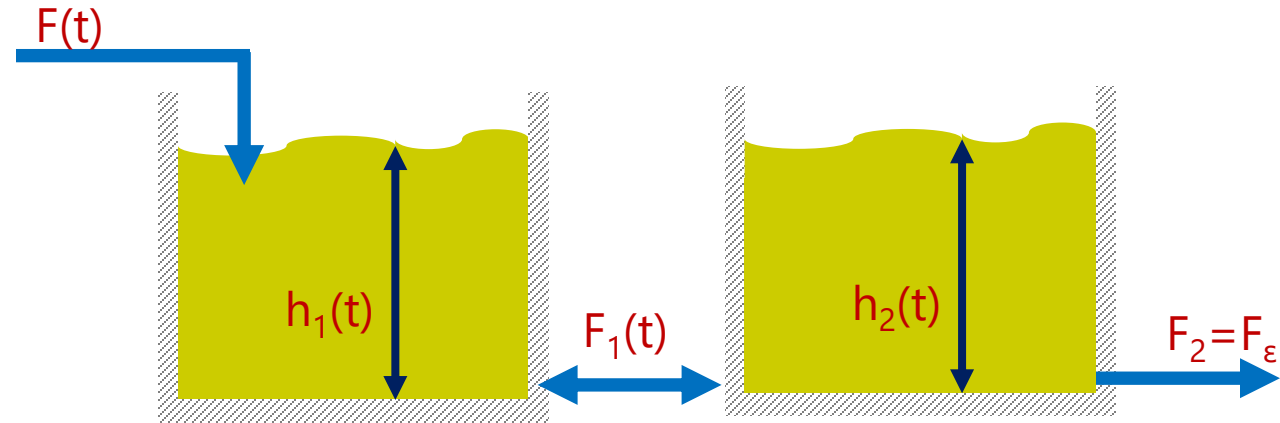
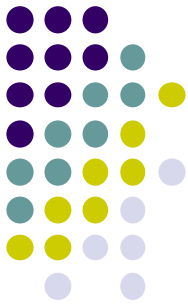
Παράδειγμα 2: Σύνδεση με αλληλεπίδραση



Χαρακτηρισμός του συστήματος

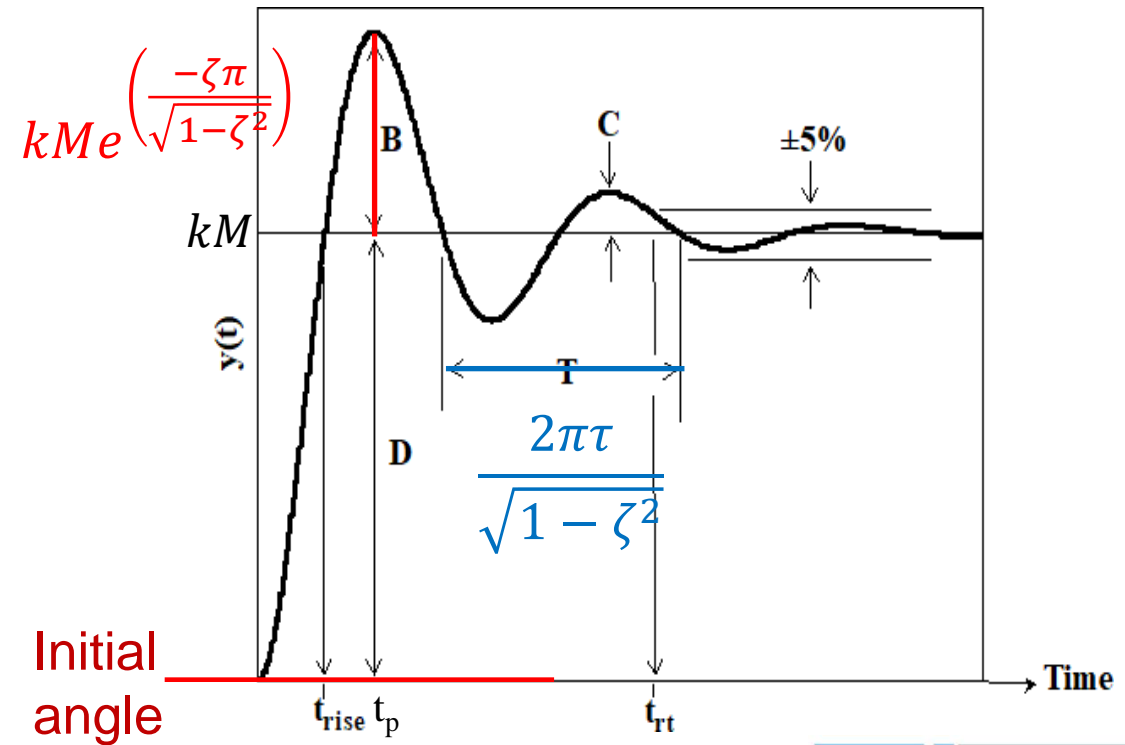
- Απόκριση σε βηματική είσοδο
- Παρατηρούμε:
 - Κλασική σιγμοειδή απόκριση
 - **Υπέρβαση 20%**
 - Ταλάντωση **περιόδου 5 λεπτών**

Παράδειγμα 2: Σύνδεση με αλληλεπίδραση

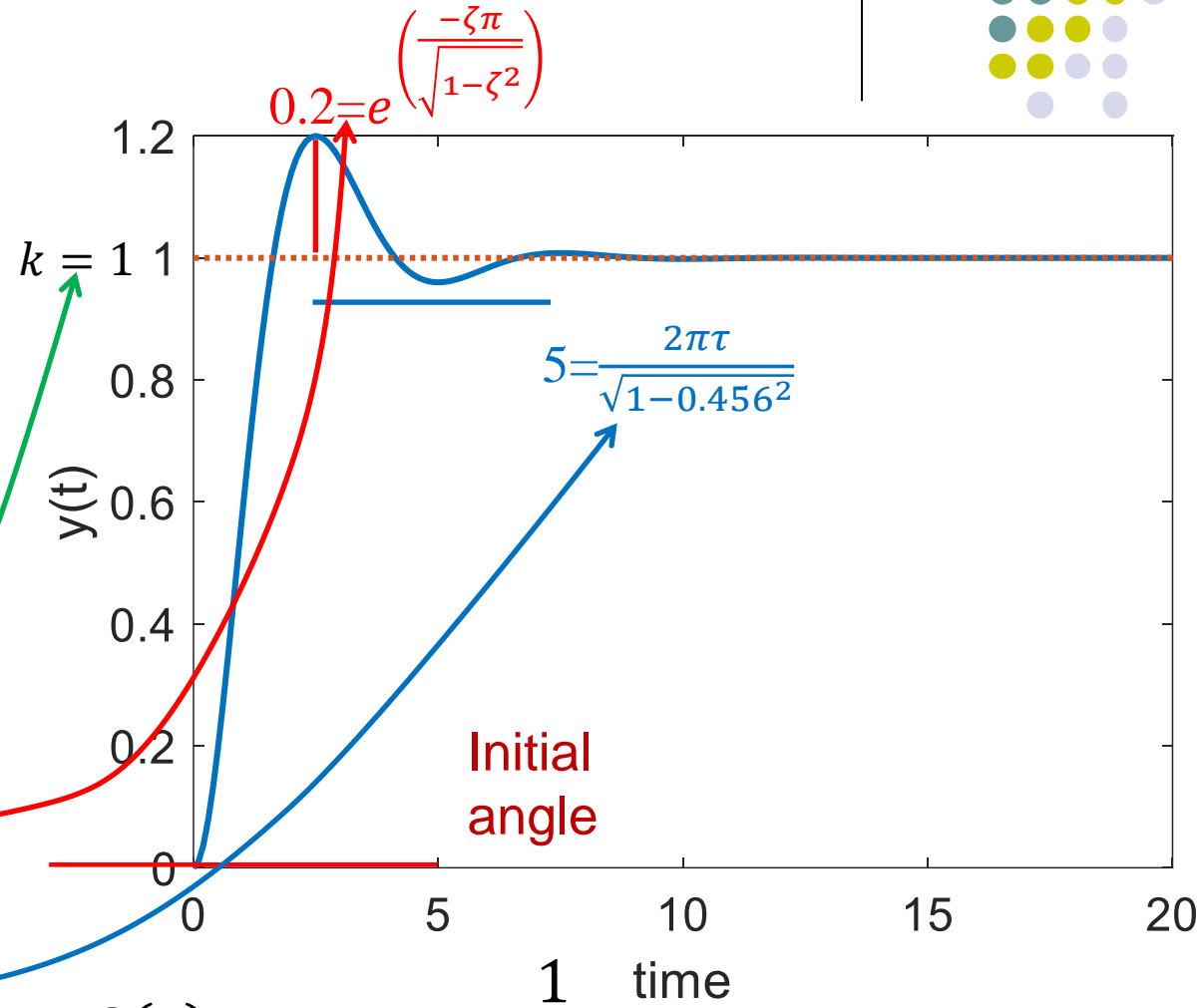
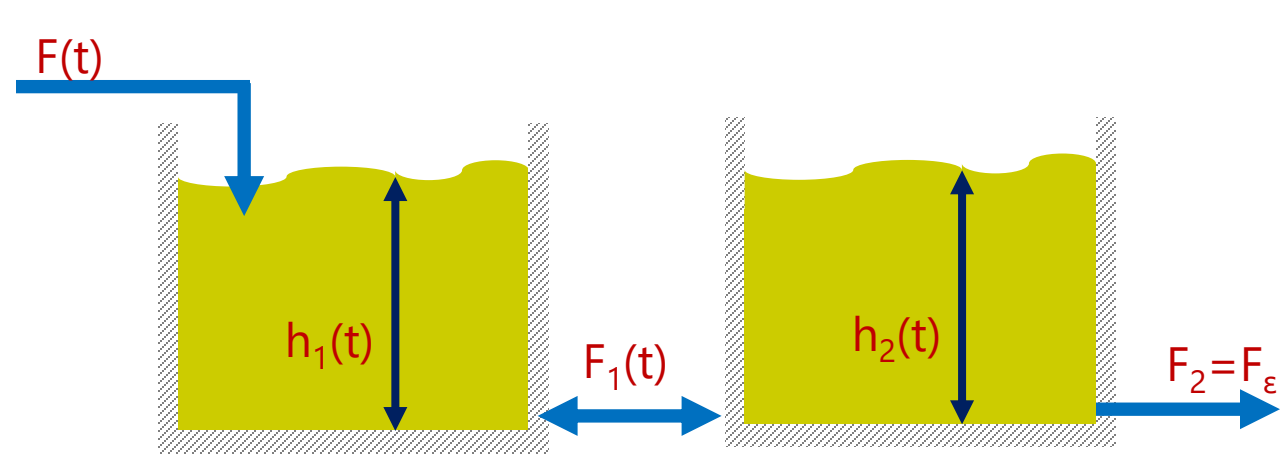
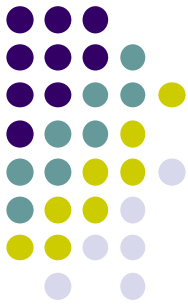


Χαρακτηρισμός του συστήματος

- Απόκριση σε βηματική είσοδο
- Παρατηρούμε:
 - Κλασική σιγμοειδή απόκριση
 - **Υπέρβαση 20%**
 - Ταλάντωση **περιόδου 5 λεπτών**



Παράδειγμα 2: Σύνδεση με αλληλεπίδραση



Χαρακτηρισμός του συστήματος

- Από την απόκριση υπολογίζουμε ότι στατική ενίσχυση πρέπει να είναι $k = 1$
- Από την υπέρβαση υπολογίζουμε $\zeta = 0.456$
- Από την περίοδο υπολογίζουμε $\tau = 0.708$ λεπτά.

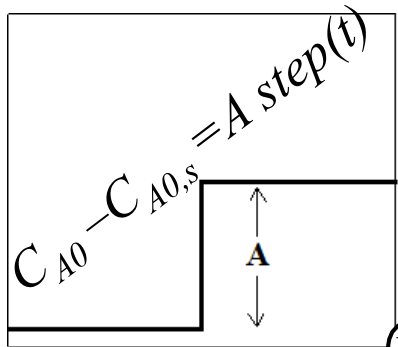
$$G(s) = \frac{1}{0.5s^2 + 0.646s + 1}$$



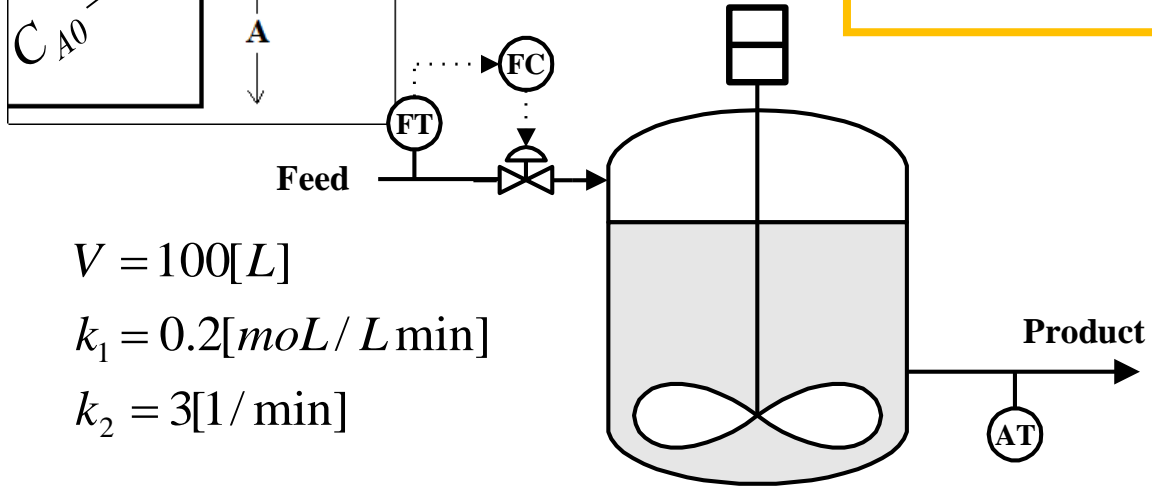
Απόκριση ΑΣΑΡ σε βηματική είσοδο

Αλλαγή συγκέντρωσης εισόδου από 2 σε 2.02:

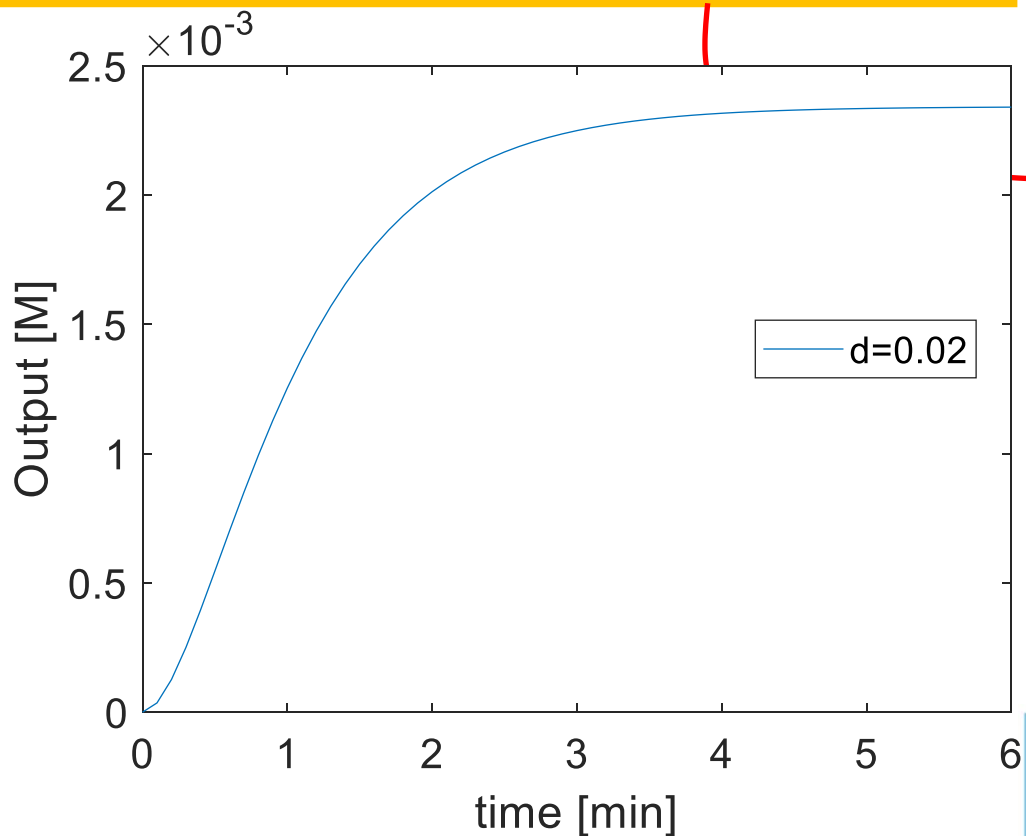
$$C_{A0} - C_{A0,s} = 0.02 \text{ step}(t) \rightarrow d = 0.02 \text{ step}(t)$$



$$Y = \frac{-0.0011s + 0.001842}{s^2 + 4.006s + 3.502} U + \frac{0.4101}{s^2 + 4.006s + 3.502} D$$



- $V = 100[L]$
- $k_1 = 0.2[moL / L \text{ min}]$
- $k_2 = 3[1 / \text{min}]$
- $F = 71.7[L / \text{min}]$
- $C_{A0,s} = 2.00[moL / L]$
- $C_{A,s} = 1.4298[moL / L]$
- $C_{B,s} = 0.1100[moL / L]$



- $p_1 = -1.2889$
- $p_2 = -2.717$
- none z
- $K = 0.1171$