

А. Д. БОЯКОВ, А. Н. ДМИТРИЕВ, Н. Д. ЕГУПОВ

МЕТОДИКА ОПРЕДЕЛЕНИЯ ПЕРЕДАТОЧНОЙ ФУНКЦИИ ЛИНЕЙНОГО ОБЪЕКТА В ВИДЕ ДРОБНО-РАЦИОНАЛЬНОГО ВЫРАЖЕНИЯ

Запишем известное выражение

$$W(s) = \frac{Y(s)}{X(s)} = \frac{\int_0^{\infty} y(t) e^{-st} dt}{\int_0^{\infty} x(t) e^{-st} dt}, \quad (1)$$

где $s = c + j\omega$.

Представим $e^{-j\omega t}$ в виде ряда Маклорена

$$e^{-j\omega t} = 1 + \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n \frac{t^n}{n!} (j\omega)^n. \quad (2)$$

Тогда формула (1) запишется так

$$W(c + j\omega) = \frac{Y(c + j\omega)}{X(c + j\omega)} = \frac{\int_0^{\infty} \left[1 + \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n \frac{t^n}{n!} (j\omega)^n \right] x(t) e^{-ct} dt}{\int_0^{\infty} \left[1 + \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n \frac{t^n}{n!} (j\omega)^n \right] y(t) e^{-ct} dt}. \quad (3)$$

В формуле (3) возможна перестановка действия интегрирования и суммирования, так как ряд

$$\sum_{n=0}^{\infty} \frac{(j\omega)^n}{n!} \int_0^{\infty} |x(t) e^{-ct}| t^n dt \quad (4)$$

сходится абсолютно.

результате сходимости ряда (4) формула (3) принимает вид

$$W(c + j\omega) = \frac{\sum_{n=0}^{\infty} (j\omega)^n \gamma_n}{\sum_{n=0}^{\infty} (j\omega)^n \beta_n}, \quad (5)$$

γ_n ($n=0, 1, 2, \dots, \infty$) и β_n выражаются следующими формулами:

$$\begin{aligned} \gamma_0 &= \int_0^{\infty} x(t) e^{-ct} dt; & \beta_0 &= \int_0^{\infty} y(t) e^{-ct} dt; \\ \gamma_1 &= - \int_0^{\infty} tx(t) e^{-ct} dt; & \beta_1 &= - \int_0^{\infty} ty(t) e^{-ct} dt; \\ \gamma_2 &= \frac{1}{2!} \int_0^{\infty} t^2 x(t) e^{-ct} dt; & \beta_2 &= \frac{1}{2!} \int_0^{\infty} t^2 y(t) e^{-ct} dt; \\ & \dots & & \dots \\ \gamma_n &= \frac{(-1)^n}{n!} \int_0^{\infty} t^n x(t) e^{-ct} dt; & \beta_n &= \frac{(-1)^n}{n!} \int_0^{\infty} t^n y(t) e^{-ct} dt. \end{aligned} \quad (6)$$

теперь легко получить выражение для передаточной функции объекта управления в виде

$$W(s) = \int_0^{\infty} k(t) e^{-st} dt = \frac{a_n s^n + a_{n-1} s^{n-1} + \dots + a_1 s + a_0}{b_n s^n + b_{n-1} s^{n-1} + \dots + b_1 s + b_0}, \quad (7)$$

где $s = j\omega$.

Коэффициенты $\{a_k\}$ с моментами $\{\gamma_k\}$ связаны соотношениями:

$$\begin{aligned} a_n &= \gamma_0 - \sum_{k=1}^n a_k c^k; \\ a_{n-1} &= \gamma_1 - \sum_{k=2}^n k a_k c^{k-1}; \\ a_{n-2} &= \gamma_2 - \sum_{k=3}^n \frac{k(k-1)}{2} a_k c^{k-2}; \\ & \dots \\ a_{n-m} &= \gamma_m - \sum_{k=m+1}^n \frac{k(k-1)\dots(k-m+1)}{m!} a_k c^{k-m}; \\ & \dots \\ a_0 &= \gamma_m \end{aligned} \quad (8)$$

Аналогичным образом связаны коэффициенты $\{\beta_k\}$ с моментами $\{\beta_k\}$. Таков метод определения передаточной функции объектов

управления в виде дробно-рационального выражения, причем в этом случае объект принимается как «черный ящик» и принадлежит к классу стационарных систем. Коэффициенты передаточной функции определяются через моменты входного и выходного сигналов.

Из сказанного ясно, что описанный метод использует разложение функции $e^{-j\omega t}$ в ряд Маклорена, функцией веса которого является дельта-функция и поэтому достаточно точное приближение указанной функции рядом Маклорена достигается лишь на небольшом интервале времени. Это приводит к тому, что частотные характеристики объекта управления практически без ошибки определяются лишь в узкой полосе частот, далее же ошибки растут. Если объект управления является колебательным звеном, то с достаточной для практики точностью частотные характеристики при $n=5 \div 8$ определяются в полосе частот, не превышающей частоту среза.

С целью устранения указанных недостатков функцию целесообразно аппроксимировать какой-либо ортогональной системой, функции которой определены в интервале от нуля до бесконечности. Наиболее рациональными ортогональными системами являются ортогональные функции Лягерра, ортогонализированные экспоненциальные функции, так как они по сравнению с другими ортогональными системами обеспечивают одним и тем же числом членов разложения приближение функции $e^{-j\omega t}$ с наименьшей среднеквадратической ошибкой в интервале $[0, \infty)$.

Рассмотрим трансформацию описанного метода, если для аппроксимации $e^{-j\omega t}$ используются функции Лягерра.

Представим функцию $e^{-j\omega t}$ в виде обобщенного ряда Фурье по ортогональным функциям Лягерра

$$e^{-j\omega t} = \sum_{k=0}^{\infty} f_k(\omega) L_k(t), \quad (9)$$

где функции $f_k(\omega)$ вычисляются по формуле

$$f_k(\omega) = \int_0^{\infty} e^{-j\omega t} L_k(t) dt. \quad (10)$$

Используя общую формулу для функции Лягерра, легко получить общую формулу для $f_n(\omega)$. Она имеет вид

$$f_n(\omega) = \frac{(-1)^n}{n!} \frac{1}{j\omega + \frac{1}{2}} \left[n! \left(\frac{1}{j\omega + \frac{1}{2}} \right)^n - \frac{n^2(n-1)}{1!} \left(\frac{1}{j\omega + \frac{1}{2}} \right)^{n-1} + \right. \\ \left. + \frac{n^2(n-1)^2(n-2)!}{2!} \left(\frac{1}{j\omega + \frac{1}{2}} \right)^{n-2} + \dots + (-1)^n n! \right]. \quad (11)$$

Применяя (11), получим:

$$f_0(\omega) = \frac{1}{j\omega + \frac{1}{2}};$$

$$(\omega) = \frac{1}{j\omega + \frac{1}{2}} - \frac{1}{\left(j\omega + \frac{1}{2}\right)^2};$$

$$(\omega) = \frac{1}{j\omega + \frac{1}{2}} - \frac{2}{\left(j\omega + \frac{1}{2}\right)^2} + \frac{1}{\left(j\omega + \frac{1}{2}\right)^3}; \quad (12)$$

$${}_3(\omega) = \frac{1}{j\omega + \frac{1}{2}} - \frac{3}{\left(j\omega + \frac{1}{2}\right)^2} + \frac{3}{\left(j\omega + \frac{1}{2}\right)^3} - \frac{1}{\left(j\omega + \frac{1}{2}\right)^4}.$$

Введем следующие обозначения:

$$\bar{a}_0 = \int_0^{\infty} y(t) e^{-\frac{1}{2}t} dt;$$

$$\bar{b}_0 = \int_0^{\infty} x(t) e^{-\frac{1}{2}t} dt;$$

$$\bar{a}_1 = \int_0^{\infty} ty(t) e^{-\frac{1}{2}t} dt; \quad (13)$$

$$\bar{b}_1 = \int_0^{\infty} tx(t) e^{-\frac{1}{2}t} dt; \quad (14)$$

$$\bar{a}_2 = \int_0^{\infty} t^2 y(t) e^{-\frac{1}{2}t} dt;$$

$$\bar{b}_2 = \int_0^{\infty} t^2 x(t) e^{-\frac{1}{2}t} dt;$$

$$\bar{a}_7 = \int_0^{\infty} t^7 y(t) e^{-\frac{1}{2}t} dt;$$

$$\bar{b}_7 = \int_0^{\infty} t^7 x(t) e^{-\frac{1}{2}t} dt.$$

Выражение для передаточной функции при использовании восьми членов разложения функции $e^{-j\omega t}$ по ортогональным функциям Лягерра принимает вид

$$W(s) = \frac{\frac{c_7}{\left(s + \frac{1}{2}\right)^8} + \frac{c_6}{\left(s + \frac{1}{2}\right)^7} + \frac{c_5}{\left(s + \frac{1}{2}\right)^6} + \dots + \frac{c_1}{\left(s + \frac{1}{2}\right)^2} + \frac{c_0}{s + \frac{1}{2}}}{\frac{D_7}{\left(s + \frac{1}{2}\right)^8} + \frac{D_6}{\left(s + \frac{1}{2}\right)^7} + \frac{D_5}{\left(s + \frac{1}{2}\right)^6} + \dots + \frac{D_1}{\left(s + \frac{1}{2}\right)^2} + \frac{D_0}{s + \frac{1}{2}}} =$$

$$= \frac{\sum_{n=0}^7 \frac{c_n}{\left(s + \frac{1}{2}\right)^{n+1}}}{\sum_{n=0}^7 \frac{D_n}{\left(s + \frac{1}{2}\right)^{n+1}}}, \quad (15)$$

где коэффициенты $\{a_n\}$ и $\{c_n\}$ связаны следующим образом:

$$c_0 = 8\bar{a}_0 - 28\bar{a}_1 + \frac{56}{2!}\bar{a}_2 - \frac{70}{3!}\bar{a}_3 + \frac{56}{4!}\bar{a}_4 - \frac{28}{5!}\bar{a}_5 + \frac{8}{6!}\bar{a}_6 - \frac{1}{7!}\bar{a}_7;$$

$$c_1 = -28\bar{a}_0 + 140\bar{a}_1 - \frac{322}{2!}\bar{a}_2 + \frac{434}{3!}\bar{a}_3 - \frac{364}{4!}\bar{a}_4 + \frac{188}{5!}\bar{a}_5 - \frac{55}{6!}\bar{a}_6 + \frac{7}{7!}\bar{a}_7;$$

$$c_2 = 56\bar{a}_0 - 322\bar{a}_1 + \frac{812}{2!}\bar{a}_2 - \frac{1162}{3!}\bar{a}_3 + \frac{1016}{4!}\bar{a}_4 - \frac{541}{5!}\bar{a}_5 + \frac{162}{6!}\bar{a}_6 - \frac{21}{7!}\bar{a}_7;$$

$$c_3 = -70\bar{a}_0 + 434\bar{a}_1 - \frac{1162}{2!}\bar{a}_2 + \frac{1742}{3!}\bar{a}_3 - \frac{1579}{4!}\bar{a}_4 + \frac{865}{5!}\bar{a}_5 - \\ - \frac{265}{6!}\bar{a}_6 + \frac{35}{7!}\bar{a}_7; \quad (16)$$

$$c_4 = 56\bar{a}_0 - 364\bar{a}_1 + \frac{1016}{2!}\bar{a}_2 - \frac{1579}{3!}\bar{a}_3 + \frac{1479}{4!}\bar{a}_4 - \frac{830}{5!}\bar{a}_5 + \frac{260}{6!}\bar{a}_6 - \frac{35}{7!}\bar{a}_7;$$

$$c_5 = -28\bar{a}_0 + 188\bar{a}_1 - \frac{541}{2!}\bar{a}_2 + \frac{865}{3!}\bar{a}_3 - \frac{830}{4!}\bar{a}_4 + \frac{478}{5!}\bar{a}_5 - \frac{153}{6!}\bar{a}_6 + \frac{21}{7!}\bar{a}_7;$$

$$c_6 = 8\bar{a}_0 - 55\bar{a}_1 + \frac{162}{2!}\bar{a}_2 - \frac{265}{3!}\bar{a}_3 + \frac{260}{4!}\bar{a}_4 - \frac{153}{5!}\bar{a}_5 + \frac{50}{6!}\bar{a}_6 - \frac{7}{7!}\bar{a}_7;$$

$$c_7 = -\bar{a}_0 + 7\bar{a}_1 - \frac{21}{2!}\bar{a}_2 + \frac{35}{3!}\bar{a}_3 - \frac{35}{4!}\bar{a}_4 + \frac{21}{5!}\bar{a}_5 - \frac{7}{6!}\bar{a}_6 + \frac{1}{7!}\bar{a}_7.$$

Аналогичные уравнения связи можно записать для $\{D_n\}$ и $\{e_n\}$.

Очевидно, от формулы для передаточной функции можно легко перейти к следующему выражению:

$$W(s) = \frac{E_n s^n + E_{n-1} s^{n-1} + \dots + E_1 s + E_0}{F_n s^n + F_{n-1} s^{n-1} + \dots + F_1 s + F_0}, \quad (17)$$

где для $n=7$ коэффициенты $\{E_n\}$ связаны с коэффициентами $\{c_n\}$ формулами:

$$E_7 = c_0;$$

$$E_6 = \frac{7}{2} c_0 + c_1; \quad (18)$$

$$E_5 = \frac{21}{4} c_0 + 3c_1 + c_2;$$

$$E_4 = \frac{35}{8} c_0 + \frac{15}{4} c_1 + \frac{5}{2} c_2 + c_3;$$

$$E_3 = \frac{35}{16} c_0 + \frac{20}{8} c_1 + \frac{5}{2} c_2 + 2c_3 + c_4;$$

$$E_2 = \frac{21}{32} c_0 + \frac{15}{16} c_1 + \frac{5}{4} c_2 + \frac{3}{2} c_3 + \frac{3}{2} c_4 + c_5;$$

$$E_1 = \frac{7}{64} c_0 + \frac{6}{32} c_1 + \frac{5}{16} c_2 + \frac{1}{2} c_3 + \frac{3}{4} c_4 + c_5 + c_6;$$

$$E_0 = \frac{1}{128} c_0 + \frac{1}{64} c_1 + \frac{1}{32} c_2 + \frac{1}{16} c_3 + \frac{1}{8} c_4 + \frac{1}{4} c_5 + \frac{1}{2} c_6 + c_7.$$

Аналогичным образом коэффициенты $\{F_n\}$ выражаются через $\{D_n\}$.

Итак, разложение функции $e^{-j\omega t}$ в ряд по ортогональным функциям Лягерра позволяет получить выражения для передаточной

ции в двух видах — (15) или (17), удобных для практического использования.

При использовании данного метода для синтеза аналитическо-самонастраивающихся систем автоматического управления (САУ) передаточные функции вида (15) и (17) легко реализовать с помощью пассивных RC-цепочек. Один из методов реализации фильтра (17) рассмотрен в работе [1].

Реализация фильтра (15) не имеет принципиальных отличий, требуется лишь в структуре фильтра вместо интеграторов положить апериодические звенья, которые точно реализуются на элементах.

В заключение рассмотрим определение передаточных функций тем же методом, но функция $e^{-jt\omega}$ разлагается в ряд по экспоненциальным функциям.

Так, если:

$$\begin{aligned} \varphi_0(t) &= \alpha_1^1 e^{-t}; \\ \varphi_1(t) &= \alpha_1^2 e^{-t} + \alpha_2^2 e^{-2t}; \\ \varphi_2(t) &= \alpha_1^3 e^{-t} + \alpha_2^3 e^{-2t} + \alpha_3^3 e^{-3t}; \\ &\dots \\ \varphi_n(t) &= \alpha_1^n e^{-t} + \alpha_2^n e^{-2t} + \dots + \alpha_n^n e^{-nt}, \end{aligned} \quad (19)$$

функцию $e^{-j\omega t}$ можно представить в виде

$$e^{-j\omega t} = \sum_{k=0}^{\infty} \xi_k(\omega) \varphi_k(t),$$

где функции $\xi_k(\omega)$ можно вычислить, используя формулу:

$$\begin{aligned} \xi_k(\omega) &= \int_0^{\infty} e^{-j\omega t} \varphi_k(t) dt; \\ k &= 1, 2, 3 \dots, n. \end{aligned}$$

Очевидно, справедливы равенства:

$$\begin{aligned} \xi_1(\omega) &= \frac{\alpha_1^1}{j\omega + 1}; \\ \xi_2(\omega) &= \frac{\alpha_1^2}{j\omega + 1} + \frac{\alpha_2^2}{j\omega + 2}; \\ \xi_3(\omega) &= \frac{\alpha_1^3}{j\omega + 1} + \frac{\alpha_2^3}{j\omega + 2} + \frac{\alpha_3^3}{j\omega + 3}; \\ &\dots \\ \xi_n(\omega) &= \frac{\alpha_1^n}{j\omega + 1} + \frac{\alpha_2^n}{j\omega + 2} + \dots + \frac{\alpha_n^n}{j\omega + n}. \end{aligned} \quad (20)$$

периоду члены в выражении (22), получим

$$\Phi(j\omega) = \frac{\frac{k_1}{j\omega+1} + \frac{k_2}{j\omega+2} + \frac{k_3}{j\omega+3} + \dots + \frac{k_n}{j\omega+n}}{\frac{k_1}{j\omega+1} + \frac{k_2}{j\omega+3} + \frac{k_3}{j\omega+3} + \dots + \frac{k_n}{j\omega+n}}, \quad (23)$$

коэффициенты $\{k_n\}$ с помощью элементарных уравнений можно выразить через коэффициенты $\{\mu_n\}$ и A_1 . В работе предложен метод определения передаточных функций линейных стационарных объектов.

Найденная модель объекта легко реализуется с помощью n -элементов.

ЛИТЕРАТУРА

1. Солодовников В. В., Дмитриев А. Н., Егупов Н. Д. Ортогольный метод анализа и синтеза линейных систем автоматического управления в основе понятия моментов. Сб. «Автоматическое управление и вычислительная техника», вып. 8, Машиностроение, 1968.