

Математическое моделирование объекта управления.

Кривая разгона исследуемого объекта

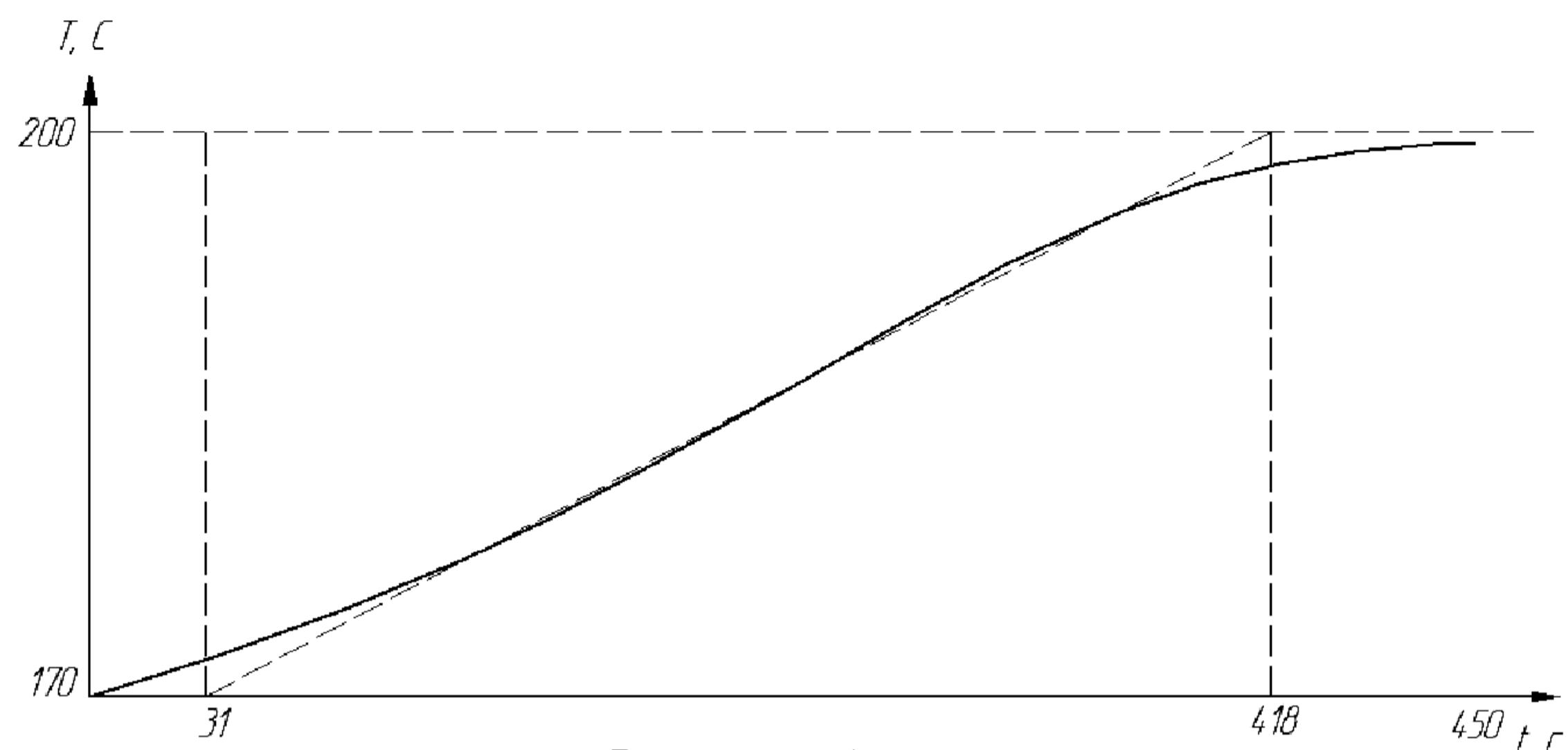


Рисунок 1

Переходный процесс передаточной функции

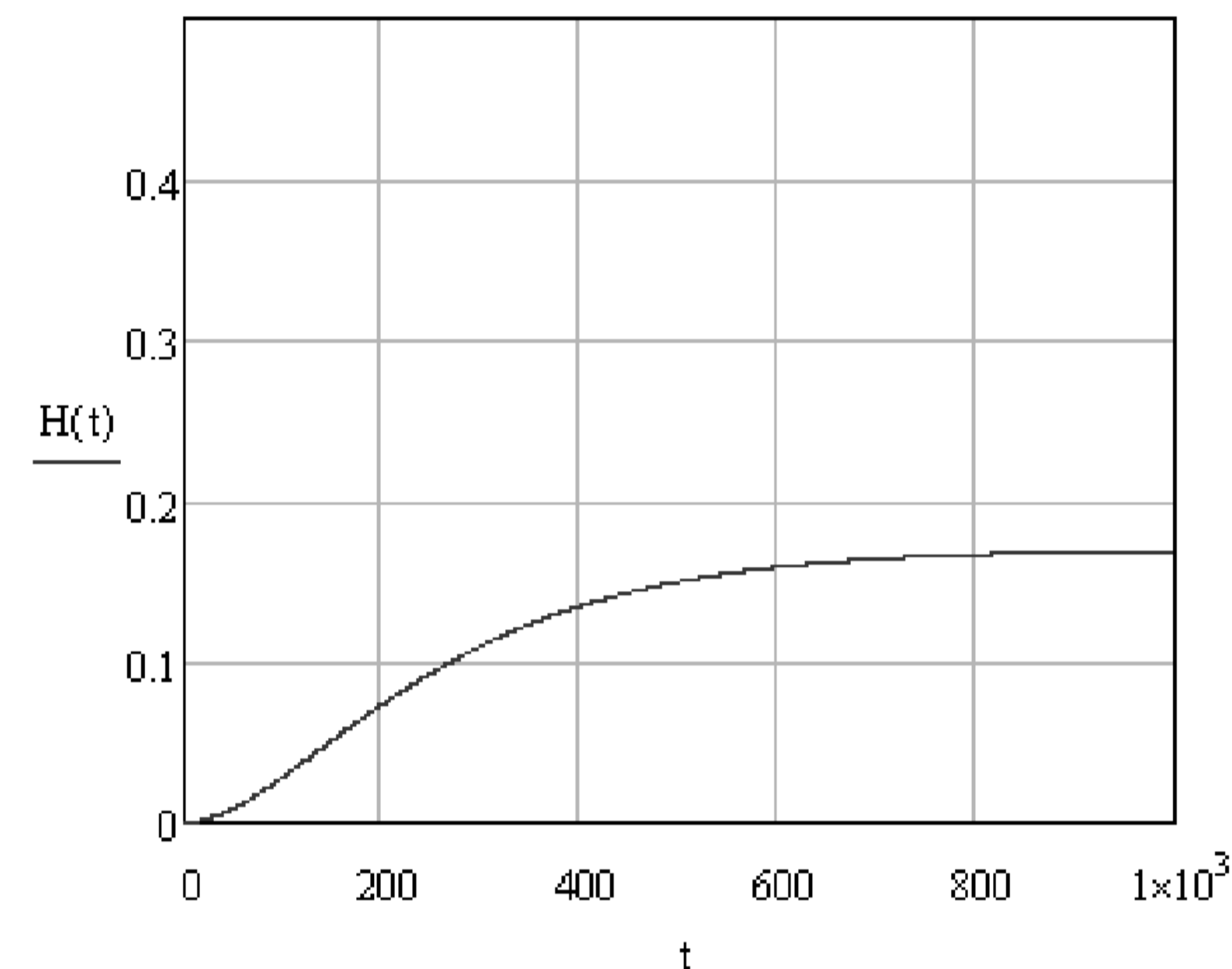


Рисунок 2

Передаточная функция системы управления имеет вид:

$$W(p) = \frac{0,17}{(136p + 1)^2} \cdot e^{-0,02p}$$

Структурная схема процесса:

$$R = 21,6 + \frac{0,12}{p} \text{ - передаточная функция регулятора;}$$

$$W(p) = \frac{0,17}{(136p + 1)^2} \cdot e^{-0,02p} \text{ - передаточная функция объекта.}$$

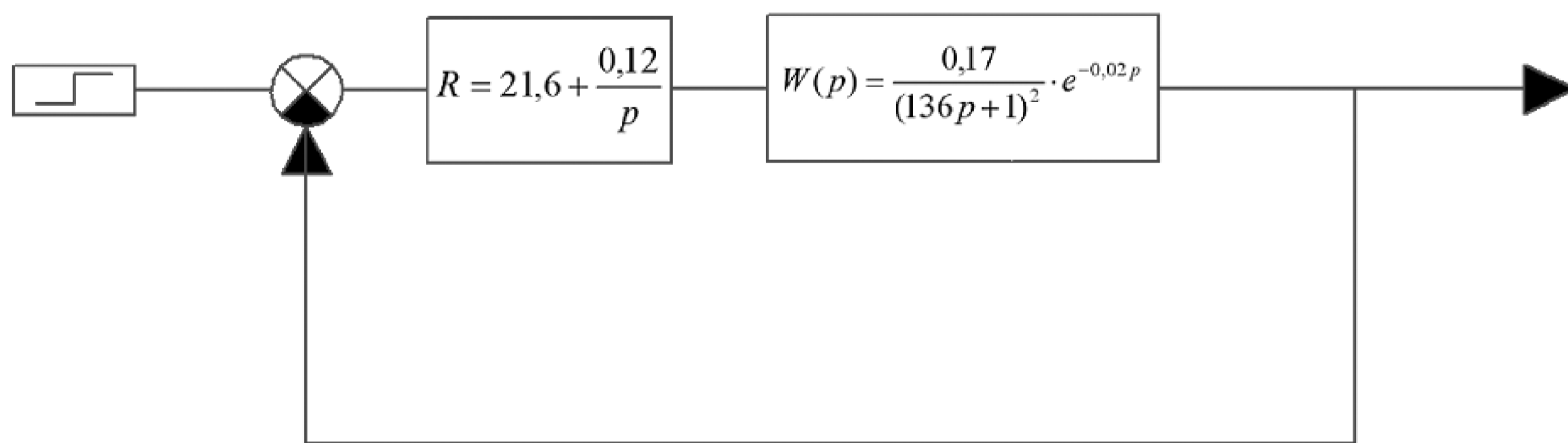


Рисунок 3

Моделирование переходного процесса

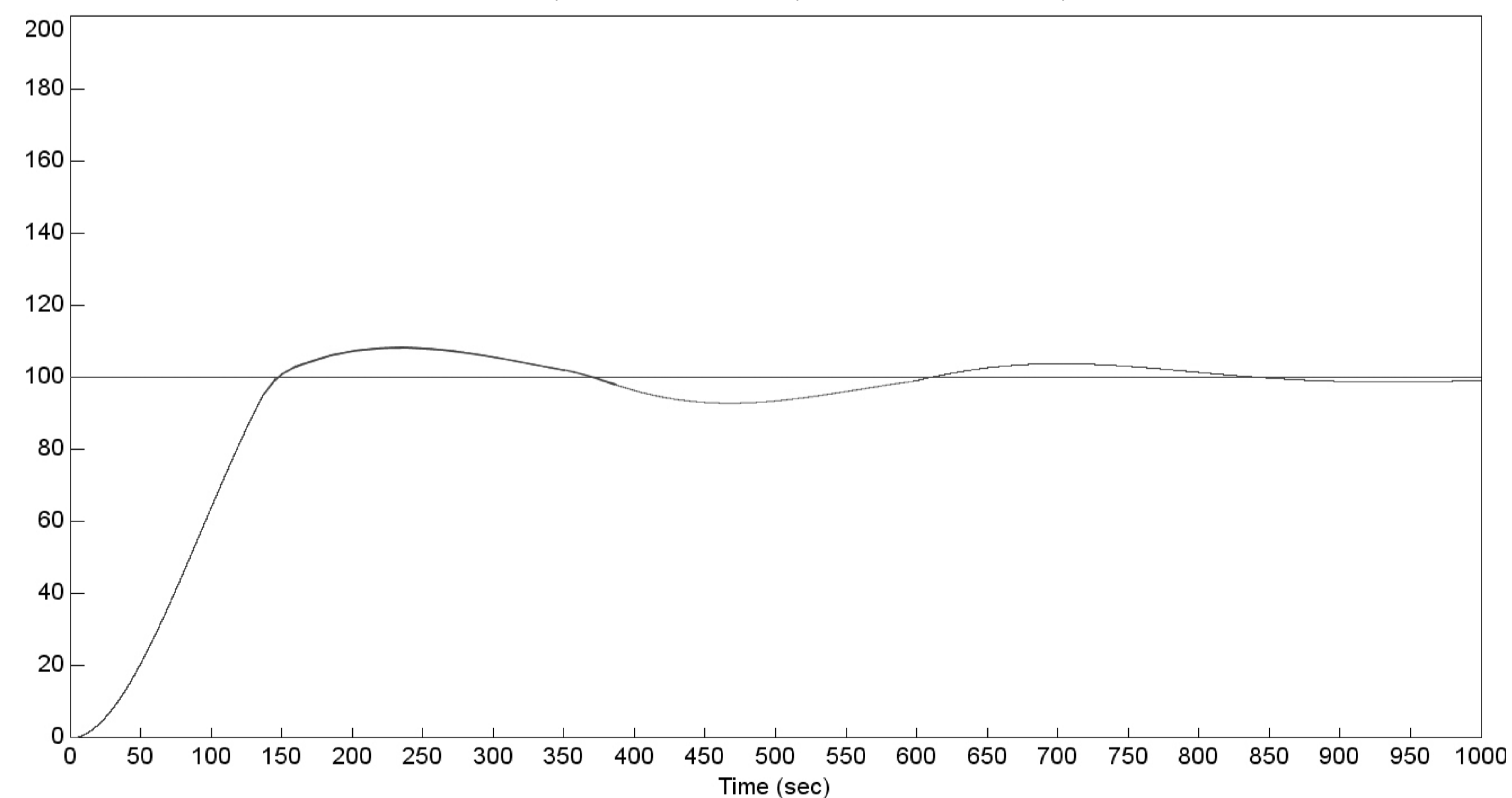


Рисунок 4

					ДП.09.ВАЭ4.17.04			
					ОАО "Волжский Оргсинтез"			
Имя	Лист	№ докум.	Дата	Дата	Разработка системы управления процессом адсорбции воздуха в целлюлозных адсорберах с целью повышения эффективности системы	Лит	Лист	Листов
Разработ		Сидоров И.В.				В	1	1
Провер		Голышев А.С.						
Т. контрол.		Трудиной М.А.						
Р. разработ		Трудиной М.А.						
Н. контрол.		Трудиной М.А.			Математическое моделирование объекта управления	ВПИ(филиал)	ВолГТУ	
Эксп.		Голышев А.С.					ВАУ-626	