

ОСНОВНЫЕ ПОНЯТИЯ И ОПРЕДЕЛЕНИЯ

Основные понятия и определения

Под автоматизацией понимается применение технических средств и информационных технологий, освобождающих человека частично или полностью от непосредственного участия в решении различных задач контроля и управления.

Автоматическим регулированием называют поддержание на заданном уровне или изменение по определенному принципу какого-либо параметра технологического процесса, выполняемое без непосредственного участия человека с помощью специальных технических средств.

Комплексы технических средств, позволяющие реализовать рассматриваемые задачи, называются системами автоматизации. Их можно подразделить на системы дистанционного управления исполнительными устройствами, системы обеспечения безопасности, системы автоматического контроля и регулирования отдельных параметров.

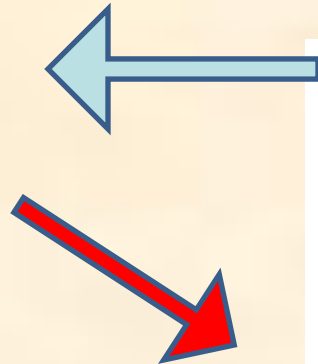
Основные понятия и определения

Машины, аппараты или агрегаты, в которых выполняют регулирование, называют **объектами регулирования**, а технологические параметры, подлежащие регулированию – регулируемыми.

Технические средства (прибор или совокупность приборов), при помощи которых осуществляют автоматическое регулирование, объединяют общим названием «**регулятор**».

Объект регулирования и регулятор образуют **автоматическую систему регулирования (АСР)**.

Основные понятия и определения



ТЕХНИЧЕСКАЯ СИСТЕМА

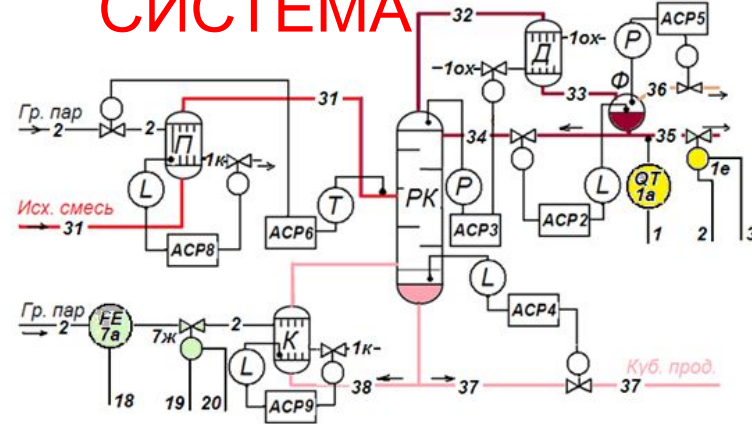
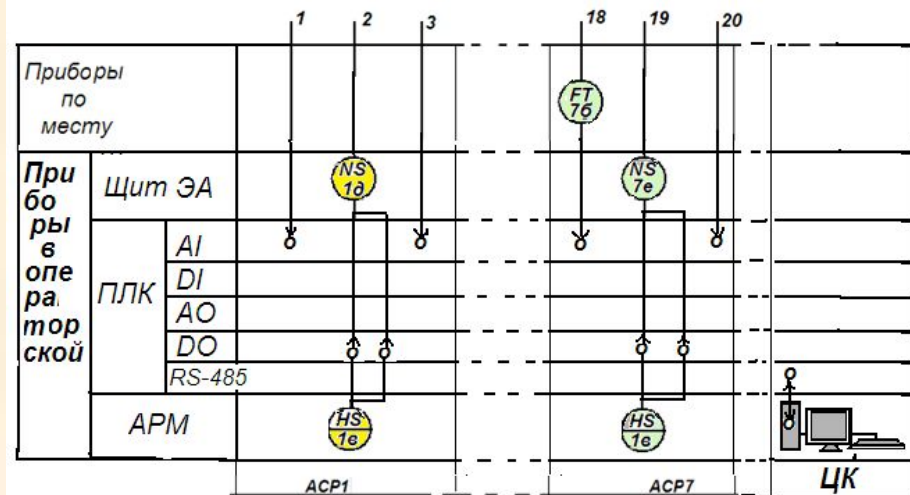
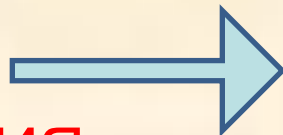
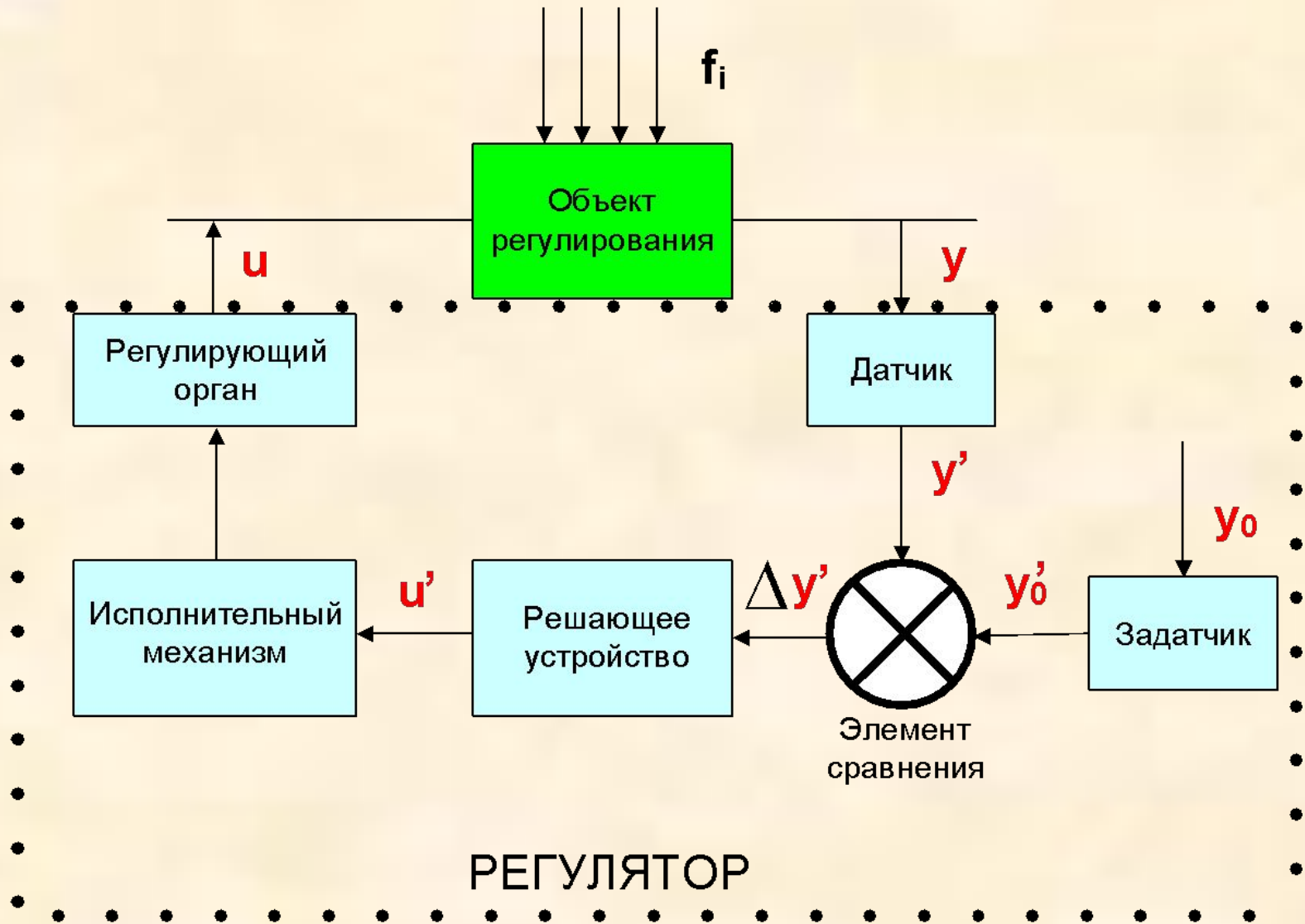


СХЕМА СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ



Структура системы управления

Структурная схема АСР, изображенная на рисунке, представляет регулятор расчлененным на функциональные элементы.



Структура системы управления

Датчик воспринимает текущее значение регулируемого параметра y и преобразует его в сигнал измерительной информации y' , поступающий на элемент сравнения.

Здесь производится сравнение y' с сигналом y'_0 , вырабатываемым задатчиком и пропорциональным заданному значению регулируемого параметра y_0 .

Разностный сигнал, пропорциональный отклонению регулируемого параметра от заданного значения, поступает на вход решающего устройства, которое формирует в определенной зависимости от $\Delta y'$ сигнал управляющего воздействия

Структура системы управления

Под действием этого сигнала исполнительный механизм перемещает регулирующий орган. Кроме регулирующего воздействия, на объект регулирования влияют также и другие факторы, называемые возмущающими воздействиями f_i , из-за которых регулируемый параметр отклоняется от заданного значения.

Функции систем управления

Системы управления могут быть **предназначены** для выполнения **функций**:

- **автоматического контроля;**
- **автоматической сигнализации;**
- **автоматической защиты;**
- **автоматического регулирования;**
- **логического управления;**
- **оптимизация управления.**

- $y(\tau)$ - текущее значение регулируемого параметра;
- y_0 - заданное значение регулируемого параметра;
- $\Delta y(\tau)$ – рассогласование или ошибка регулирования – это отклонение регулируемого параметра от заданного значения: $\Delta y(\tau) = y(\tau) - y_0$;
- $u(\tau)$ - регулирующее воздействие; осуществляется изменением подводимого к ОР потока энергии или вещества; направлено на восстановление заданного значения регулируемого параметра;
- $\vec{f}(\tau)$ – вектор возмущающих воздействий; вызывают отклонение регулируемого параметра от заданного значения;

- *Цель автоматического регулирования – сведение к минимуму отклонения регулируемого параметра от заданного значения*

$$\Delta y(\tau) \rightarrow \min,$$

где $\Delta y(\tau)$ – рассогласование или ошибка регулирования

- *Контур АСР* – траектория, определяющая **последовательность обработки информации в АСР**; может быть замкнутым и разомкнутым.

В зависимости от **задачи регулирования** АСР подразделяют на:

- стабилизирующие с $y_0 = \mathbf{const}$;
- программного регулирования с $y_0(\tau) = f(\tau)$;
- следящие с $y_0(\tau) = f[x(\tau)]$.

Здесь $x(\tau)$ – ведущий параметр;

$y(\tau)$ – ведомый параметр;

$y(\tau)$ - текущее значение регулируемого параметра;

y_0 - заданное значение регулируемого параметра.