

АНАЛИЗ КВАЗИСТАТИЧЕСКИХ ПРОЦЕССОВ РЕЛЕЙНОЙ СИСТЕМЫ РЕКУПЕРАТИВНОГО ТОРМОЖЕНИЯ С ТЯГОВЫМ ДВИГАТЕЛЕМ НЕЗАВИСИМОГО ВОЗБУЖДЕНИЯ МЕТОДОМ КОРНЕВОГО ГОДОГРАФА

В. В. БОЛОТОВ

(Представлена научно-техническим семинаром НИИ АЭМ)

Известно, что гармонически линеаризованная нелинейная система должна рассматриваться как линейная, находящаяся на границе устойчивости [1]. Это вытекает из характеристического уравнения системы (рис. 1) при хороших фильтрующих свойствах линейной ее части

$$W_d \cdot K(A) = -1, \quad (1)$$

где

$K(A)$ — гармонический коэффициент передачи нелинейного звена.

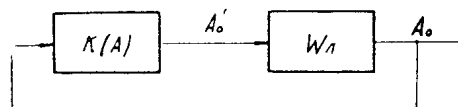


Рис. 1. Структурная схема нелинейной системы.

Выражение (1) показывает, что на комплексной плоскости амплитудно-фазовая характеристика разомкнутой системы будет проходить через точку $(-1, j0)$, определяющую границу устойчивости.

Поэтому при наличии автоколебаний в системе, описываемой дифференциальным уравнением высокого порядка (не ниже третьего), ее исследование в основном сводится к определению параметров автоколебаний, что наиболее просто осуществить методом корневого годографа.

Преимущества этого метода заключаются в том, что не требуется построения самого годографа и определения корней характеристического уравнения замкнутой системы, так как система находится на границе устойчивости.

Тормозной режим описывается дифференциальными уравнениями:

$$\left. \begin{aligned} U_B &= i_B \cdot r_B + L_S \frac{di_B}{dt} + L_\mu \frac{di_\mu}{dt} \\ L_\mu \cdot \frac{di_\mu}{dt} &= i_K \cdot r_K \\ i_B + i_\mu + i_K & \end{aligned} \right\} \quad (2)$$

Структурная схема системы показана на рисунках 2 и 3 (на последнем представлена схема после преобразования), где

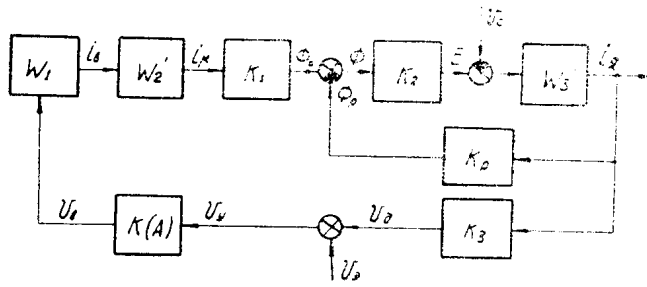


Рис. 2. Структурная схема релейной системы рекуперативного торможения с независимым возбуждением.

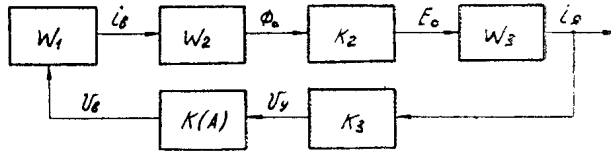


Рис. 3. Структурная схема после преобразования.

U_B, i_B, r_B — напряжение, ток и сопротивление обмотки возбуждения;

L_p, i_p — индуктивность и ток контура намагничивания;

i_K, r_K — ток и эквивалентное сопротивление контура вихревых токов;

$T_K, T_S, T_p, T_я$ — постоянные времени: контура вихревых токов, рассеяния главных полюсов, контура намагничивания, якорной цепи.

$$W_1 = \frac{1/r_B \cdot (T_K \cdot p + 1)}{T_S \cdot T_K p^2 + (T_S + T_K + T_p)p + 1} \text{ — передаточная функция обмотки возбуждения;}$$

$$W_2 = \frac{k_1}{T_K p + 1} \text{ — передаточная функция магнитной цепи двигателя;}$$

$$K_1 = \frac{\Delta\Phi}{\Delta i_p} \text{ — тангенс угла наклона касательной к кривой намагничивания в точке, определяемой средним значением } i_p \text{ ;}$$

$$K_2 = \frac{E}{\Phi} \text{ — коэффициент передачи, связывающий э.д.с. вращения с полезным потоком двигателя;}$$

$$W_3 = \frac{1/r_я}{T_я p + K} \text{ — передаточная функция цепи якоря с учетом размагничивающего влияния реакции якоря коэффициентом } K_p \text{ ;}$$

$$K = 1 + \frac{K_p \cdot K_2}{r_я} \text{ — коэффициент;}$$

K_3 — коэффициент передачи датчика тока якоря;

Φ_0 — поток возбуждения двигателя без учета реакции якоря;

$\Phi = \Phi_0 - \Phi_p$ — поток реакции якоря;
 Φ_p — полезный поток;
 U_c — напряжение сети;
 U_d — напряжение на выходе датчика тока;
 U_0 — эталонное напряжение, пропорциональное заданному значению тока якоря;
 U_y — напряжение на выходе релейного элемента.

Если выходная координата (ток якоря) сравнивается с заданным в дискретные моменты времени, то гистерезис системы становится пренебрежимо мал и его можно не учитывать. Тогда, согласно [1],

$$K(A) = \frac{4B}{\pi \cdot A}, \quad (3)$$

где B — определяется согласно виду релейной характеристики (рис. 4);
 A — амплитуда сигнала на входе нелинейного элемента.

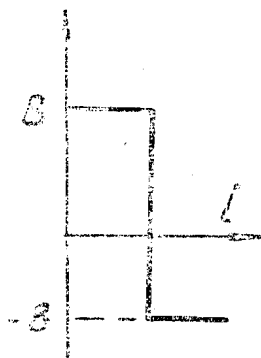


Рис. 4. Характеристика нелинейного элемента.

Согласно рис. 3 передаточная функция линеаризованной разомкнутой системы запишется в виде

$$W_p = \frac{K_d \cdot K(A)}{[T_s \cdot T_k p^2 + (T_s + T_k + T_1) p + 1] (T_d p + K)}, \quad (4)$$

где

$$K_d = \frac{K_1 \cdot K_2 \cdot K_3}{r_y \cdot r_B \cdot K}.$$

Определив корни характеристического уравнения для разомкнутой системы (4), можно записать уравнение корневых годографов

$$-\theta_1 - \theta_2 - \theta_3 - \omega_0 \tau = -180^\circ, \quad (5)$$

где θ_i — фазовые углы векторов, проведенных из полюсов в точку ω_0 на мнимой оси комплексной плоскости (рис. 5);

ω_0 — частота автоколебаний в системе;

τ — фиксированное запаздывание.

Если величина τ оказывает заметное влияние, то уравнение (5) является трансцендентным и решается методом проб. Однако в практически имеющихся пределах величина $\omega_0 \tau$ составляет малую величину и ею можно пренебречь. Тогда при значительно малой величине P_1 частоту автоколебаний можно определить аналитически

$$\omega_0 = \sqrt{P_2 \cdot P_3}. \quad (6)$$

Найденное значение ω_0 необходимо нанести на мнимую ось (рис. 5) и проверить уравнение (5). Гармонический коэффициент передачи согласно (3)

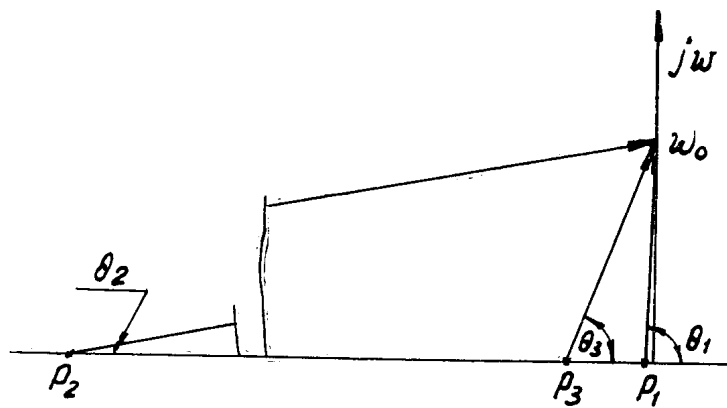


Рис. 5. Нулевой портрет.

$$K(A_0) = \frac{K_{гр}}{K_{л}} = \frac{4B}{\pi \cdot A_0}, \quad (7)$$

где $K_{гр}$ — коэффициент передачи линеаризованной системы в точке ω_0 .

Другой параметр автоколебаний A_0 на входе нелинейного звена определяется как

$$A_0 = \frac{4B \cdot K_{л}}{\pi \cdot K_{гр}}. \quad (8)$$

После приведения к току якоря амплитуда автоколебаний тока составит

$$\Delta I_{я} = \frac{A_0}{K_3}. \quad (9)$$

Фильтрующие свойства линейной части системы проверяются, исходя из полученной частоты автоколебаний ω_0 , согласно [2]

$$\left| \frac{W_{л}(iK\omega)}{W_{л}(i\omega)} \right| \ll 1. \quad (10)$$

ЛИТЕРАТУРА

1. Э. Г. Удерман. Приближенное исследование автоколебаний методом корневого годографа. М., «Энергия», 1967.
2. Теория автоматического управления. Под общей редакцией А. В. Нестушила, М., «Высшая школа», 1972.