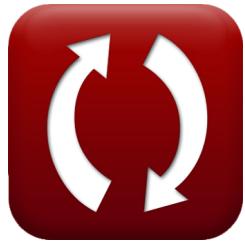




[calculatoratoz.com](http://calculatoratoz.com)



[unitsconverters.com](http://unitsconverters.com)

# Projekt systemu sterowania Formuły

Kalkulatory!

Przykłady!

konwersje!

Zakładka [calculatoratoz.com](http://calculatoratoz.com), [unitsconverters.com](http://unitsconverters.com)

Najszerzy zasięg kalkulatorów i rosniecie - **30 000+ kalkulatorów!**  
Oblicz z inną jednostką dla każdej zmiennej - **W wbudowanej konwersji jednostek!**  
Najszerzy zbiór miar i jednostek - **250+ pomiarów!**

Nie krępuj się UDOSTĘPNIJ ten dokument swoim znajomym!

[Zostaw swoją opinię tutaj...](#)



© [calculatoratoz.com](http://calculatoratoz.com). A [softusvista inc.](#) venture!



## Lista 31 Projekt systemu sterowania Formuły

### Projekt systemu sterowania ↗

#### 1) Błąd stanu ustalonego dla systemu typu 1 ↗

$$fx \quad e_{ss} = \frac{A}{K_v}$$

[Otwórz kalkulator ↗](#)

$$ex \quad 0.064516 = \frac{2}{31}$$

#### 2) Błąd stanu ustalonego dla systemu typu 2 ↗

$$fx \quad e_{ss} = \frac{A}{K_a}$$

[Otwórz kalkulator ↗](#)

$$ex \quad 0.060606 = \frac{2}{33}$$

#### 3) Błąd stanu ustalonego dla systemu typu zero ↗

$$fx \quad e_{ss} = \frac{A}{1 + K_p}$$

[Otwórz kalkulator ↗](#)

$$ex \quad 0.060606 = \frac{2}{1 + 32}$$



**4) Czas narastania podany czas opóźnienia** ↗

**fx**  $t_r = 1.5 \cdot t_d$

**Otwórz kalkulator** ↗

**ex**  $0.06s = 1.5 \cdot 0.04s$

**5) Czas narastania podany współczynnik tłumienia** ↗

**fx** 
$$t_r = \frac{\pi - (\Phi \cdot \frac{\pi}{180})}{\omega_n \cdot \sqrt{1 - \zeta^2}}$$

**Otwórz kalkulator** ↗

**ex** 
$$0.137073s = \frac{\pi - (0.27\text{rad} \cdot \frac{\pi}{180})}{23\text{Hz} \cdot \sqrt{1 - (0.1)^2}}$$

**6) Czas narastania przy tłumionej częstotliwości naturalnej** ↗

**fx** 
$$t_r = \frac{\pi - \Phi}{\omega_d}$$

**Otwórz kalkulator** ↗

**ex** 
$$0.125507s = \frac{\pi - 0.27\text{rad}}{22.88\text{Hz}}$$

**7) Czas odpowiedzi systemu z tłumieniem krytycznym** ↗

**fx** 
$$C_t = 1 - e^{-\omega_n \cdot T} - \left( e^{-\omega_n \cdot T} \cdot \omega_n \cdot T \right)$$

**Otwórz kalkulator** ↗

**ex** 
$$0.858732 = 1 - e^{-23\text{Hz} \cdot 0.15s} - \left( e^{-23\text{Hz} \cdot 0.15s} \cdot 23\text{Hz} \cdot 0.15s \right)$$



**8) Czas odpowiedzi w przypadku nietłumionym** ↗

**fx**  $C_t = 1 - \cos(\omega_n \cdot T)$

Otwórz kalkulator ↗

**ex**  $1.952818 = 1 - \cos(23\text{Hz} \cdot 0.15\text{s})$

**9) Czas odpowiedzi w przypadku przetłumienia** ↗**fx**

Otwórz kalkulator ↗

$$C_t = 1 - \left( \frac{e^{-\left( \zeta_{\text{over}} - \left( \sqrt{\left( \zeta_{\text{over}}^2 \right) - 1} \right) \right) \cdot (\omega_n \cdot T)}}{2 \cdot \sqrt{\left( \zeta_{\text{over}}^2 \right) - 1} \cdot \left( \zeta_{\text{over}} - \sqrt{\left( \zeta_{\text{over}}^2 \right) - 1} \right)} \right)$$

**ex**  $0.807466 = 1 - \left( \frac{e^{-\left( 1.12 - \left( \sqrt{\left( (1.12)^2 \right) - 1} \right) \right) \cdot (23\text{Hz} \cdot 0.15\text{s})}}{2 \cdot \sqrt{\left( (1.12)^2 \right) - 1} \cdot \left( 1.12 - \sqrt{\left( (1.12)^2 \right) - 1} \right)} \right)$

**10) Czas przeregulowania wartości szczytowej w systemie drugiego rzędu**

**fx**  $T_{\text{po}} = \frac{(2 \cdot k - 1) \cdot \pi}{\omega_d}$

Otwórz kalkulator ↗

**ex**  $1.235766\text{s} = \frac{(2 \cdot 5 - 1) \cdot \pi}{22.88\text{Hz}}$



**11) Czas szczytu podany współczynnik tłumienia** ↗

**fx**  $t_p = \frac{\pi}{\omega_n \cdot \sqrt{1 - \zeta^2}}$

**Otwórz kalkulator** ↗

**ex**  $0.137279s = \frac{\pi}{23Hz \cdot \sqrt{1 - (0.1)^2}}$

**12) Czas zwłoki** ↗

**fx**  $t_d = \frac{1 + (0.7 \cdot \zeta)}{\omega_n}$

**Otwórz kalkulator** ↗

**ex**  $0.046522s = \frac{1 + (0.7 \cdot 0.1)}{23Hz}$

**13) Częstotliwość pasma podana współczynnik tłumienia** ↗

**fx**  $f_b = \omega_n \cdot \left( \sqrt{1 - (2 \cdot \zeta^2)} + \sqrt{\zeta^4 - (4 \cdot \zeta^2) + 2} \right)$

**Otwórz kalkulator** ↗

**ex**  $54.96966Hz = 23Hz \cdot \left( \sqrt{1 - (2 \cdot (0.1)^2)} + \sqrt{(0.1)^4 - (4 \cdot (0.1)^2) + 2} \right)$



**14) Częstotliwość rezonansowa** ↗

**fx**  $\omega_r = \omega_n \cdot \sqrt{1 - 2 \cdot \zeta^2}$

**Otwórz kalkulator** ↗

**ex**  $22.76884\text{Hz} = 23\text{Hz} \cdot \sqrt{1 - 2 \cdot (0.1)^2}$

**15) Godziny szczytu** ↗

**fx**  $t_p = \frac{\pi}{\omega_d}$

**Otwórz kalkulator** ↗

**ex**  $0.137307\text{s} = \frac{\pi}{22.88\text{Hz}}$

**16) Kąt asymptoty** ↗

**fx**  $\phi_k = \frac{(2 \cdot (\text{modulus}(N - M) - 1) + 1) \cdot \pi}{\text{modulus}(N - M)}$

**Otwórz kalkulator** ↗

**ex**  $5.834386\text{rad} = \frac{(2 \cdot (\text{modulus}(13 - 6) - 1) + 1) \cdot \pi}{\text{modulus}(13 - 6)}$

**17) Liczba asymptot** ↗

**fx**  $N_a = N - M$

**Otwórz kalkulator** ↗

**ex**  $7 = 13 - 6$



**18) Liczba oscylacji** 

**fx**  $n = \frac{t_s \cdot \omega_d}{2 \cdot \pi}$

**Otwórz kalkulator** 

**ex**  $6.365281\text{Hz} = \frac{1.748\text{s} \cdot 22.88\text{Hz}}{2 \cdot \pi}$

**19) Okres oscylacji** 

**fx**  $T = \frac{2 \cdot \pi}{\omega_d}$

**Otwórz kalkulator** 

**ex**  $0.274615\text{s} = \frac{2 \cdot \pi}{22.88\text{Hz}}$

**20) Pierwszy spadek szczytu** 

**fx**  $M_u = e^{-\frac{2 \cdot \zeta \cdot \pi}{\sqrt{1-\zeta^2}}}$

**Otwórz kalkulator** 

**ex**  $0.531802 = e^{-\frac{2 \cdot 0.1 \cdot \pi}{\sqrt{1-(0.1)^2}}}$



## 21) Podany współczynnik tłumienia Przekroczenie procentowe ↗

**fx**

$$\zeta = - \frac{\ln\left(\frac{\%_o}{100}\right)}{\sqrt{\pi^2 + \ln\left(\frac{\%_o}{100}\right)^2}}$$

**Otwórz kalkulator ↗****ex**

$$0.100106 = - \frac{\ln\left(\frac{72.9}{100}\right)}{\sqrt{\pi^2 + \ln\left(\frac{72.9}{100}\right)^2}}$$

## 22) Produkt zysku-przepustowości ↗

**fx**

$$G \cdot B = \text{modulus}(A_M) \cdot BW$$

**Otwórz kalkulator ↗****ex**

$$56.16\text{Hz} = \text{modulus}(0.78) \cdot 72\text{b/s}$$

## 23) Przekroczenie pierwszego szczytu ↗

**fx**

$$M_o = e^{-\frac{\pi \cdot \zeta}{\sqrt{1-\zeta^2}}}$$

**Otwórz kalkulator ↗****ex**

$$0.729248 = e^{-\frac{\pi \cdot 0.1}{\sqrt{1-(0.1)^2}}}$$



## 24) Przekroczenie procentowe ↗

**fx**  $\%_o = 100 \cdot \left( e^{\frac{-\zeta \cdot \pi}{\sqrt{1-(\zeta^2)}}} \right)$

[Otwórz kalkulator ↗](#)

**ex**  $72.92476 = 100 \cdot \left( e^{\frac{-0.1 \cdot \pi}{\sqrt{1-(0.1)^2}}} \right)$

## 25) Szczyt rezonansowy ↗

**fx**  $M_r = \frac{1}{2 \cdot \zeta \cdot \sqrt{1 - \zeta^2}}$

[Otwórz kalkulator ↗](#)

**ex**  $5.025189 = \frac{1}{2 \cdot 0.1 \cdot \sqrt{1 - (0.1)^2}}$

## 26) Tłumiona częstotliwość drgań własnych ↗

**fx**  $\omega_d = \omega_n \cdot \sqrt{1 - \zeta^2}$

[Otwórz kalkulator ↗](#)

**ex**  $22.88471\text{Hz} = 23\text{Hz} \cdot \sqrt{1 - (0.1)^2}$



## 27) Ustawianie czasu, gdy tolerancja wynosi 2 procent ↗

**fx**  $t_s = \frac{4}{\zeta \cdot \omega_d}$

Otwórz kalkulator ↗

**ex**  $1.748252s = \frac{4}{0.1 \cdot 22.88Hz}$

## 28) Ustawianie czasu, gdy tolerancja wynosi 5 procent ↗

**fx**  $t_s = \frac{3}{\zeta \cdot \omega_d}$

Otwórz kalkulator ↗

**ex**  $1.311189s = \frac{3}{0.1 \cdot 22.88Hz}$

## 29) Współczynnik Q ↗

**fx**  $Q = \frac{1}{2 \cdot \zeta}$

Otwórz kalkulator ↗

**ex**  $5 = \frac{1}{2 \cdot 0.1}$

## 30) Współczynnik tłumienia lub współczynnik tłumienia ↗

**fx**  $\zeta = \frac{c}{2 \cdot \sqrt{m \cdot K_{spring}}}$

Otwórz kalkulator ↗

**ex**  $0.188147 = \frac{16}{2 \cdot \sqrt{35.45kg \cdot 51N/m}}$



**31) Współczynnik tłumienia z zadanym tłumieniem krytycznym****Otwórz kalkulator**

**fx** 
$$\zeta = \frac{C}{C_c}$$

**ex** 
$$0.100334 = \frac{0.6}{5.98}$$



## Używane zmienne

- $\%_o$  Przekroczenie procentowe
- $A$  Wartość współczynnika
- $A_M$  Wzmocnienie wzmacniacza w środkowym paśmie
- $BW$  Przepustowość wzmacniacza (*Bit na sekunda*)
- $c$  Współczynnik tłumienia
- $C$  Rzeczywiste tłumienie
- $C_c$  Tłumienie krytyczne
- $C_t$  Odpowiedź czasowa dla systemu drugiego rzędu
- $e_{ss}$  Błąd stanu stałego
- $f_b$  Częstotliwość pasma (*Herc*)
- $G.B$  Produkt zwiększający przepustowość (*Herc*)
- $k$  Wartość K
- $K_a$  Stały błąd przyspieszenia
- $K_p$  Pozycja stałej błędu
- $K_{spring}$  Stała wiosenna (*Newton na metr*)
- $K_v$  Stała błędu prędkości
- $m$  Masa (*Kilogram*)
- $M$  Liczba zer
- $M_o$  Przekroczenie szczytu
- $M_r$  Szczyt rezonansowy
- $M_u$  Szczyt niedociągnięcia
- $n$  Liczba oscylacji (*Herc*)



- **N** Liczba słupów
- **N<sub>a</sub>** Liczba asymptot
- **Q** Czynnik Q
- **T** Okres czasu dla oscylacji (*Drugi*)
- **t<sub>d</sub>** Czas zwłoki (*Drugi*)
- **t<sub>p</sub>** Godziny szczytu (*Drugi*)
- **T<sub>po</sub>** Czas przekroczenia szczytu (*Drugi*)
- **t<sub>r</sub>** Czas narastania (*Drugi*)
- **t<sub>s</sub>** Czas wiązania (*Drugi*)
- **ζ** Współczynnik tłumienia
- **ζ<sub>over</sub>** Współczynnik nadmiernego tłumienia
- **Φ** Przesunięcie fazowe (*Radian*)
- **Φ<sub>k</sub>** Kąt asymptot (*Radian*)
- **ω<sub>d</sub>** Tłumiona częstotliwość naturalna (*Herc*)
- **ω<sub>n</sub>** Naturalna częstotliwość oscylacji (*Herc*)
- **ω<sub>r</sub>** Częstotliwość rezonansowa (*Herc*)



# Stałe, funkcje, stosowane pomiary

- Stały: **pi**, 3.14159265358979323846264338327950288

Stała Archimedesa

- Stały: **e**, 2.71828182845904523536028747135266249

Stała Napiera

- Funkcjonować: **cos**, cos(Angle)

Cosinus kąta to stosunek boku sąsiadującego z kątem do przeciwnostokątnej trójkąta.

- Funkcjonować: **ln**, ln(Number)

Logarytm naturalny, znany również jako logarytm o podstawie e, jest funkcją odwrotną do naturalnej funkcji wykładniczej.

- Funkcjonować: **modulus**, modulus

Moduł liczby to reszta z dzielenia tej liczby przez inną liczbę.

- Funkcjonować: **sqrt**, sqrt(Number)

Funkcja pierwiastka kwadratowego to funkcja, która jako dane wejściowe przyjmuje liczbę nieujemną i zwraca pierwiastek kwadratowy z podanej liczby wejściowej.

- Pomiar: **Waga** in Kilogram (kg)

Waga Konwersja jednostek 

- Pomiar: **Czas** in Drugi (s)

Czas Konwersja jednostek 

- Pomiar: **Kąt** in Radian (rad)

Kąt Konwersja jednostek 

- Pomiar: **Częstotliwość** in Herc (Hz)

Częstotliwość Konwersja jednostek 

- Pomiar: **Przepustowość łącza** in Bit na sekunda (b/s)

Przepustowość łącza Konwersja jednostek 



- **Pomiar: Stała sztywność** in Newton na metr (N/m)

Stała sztywność Konwersja jednostek 



## Sprawdź inne listy formuł

- Projekt systemu sterowania  
Formuły 
- Modelowanie elektrycznego  
układu sterowania Formuły 
- Odpowiedź w stanie przejściowym  
i ustalonym Formuły 

Nie krępuj się UDOSTĘPNIJ ten dokument swoim  
znajomym!

### PDF Dostępne w

[English](#) [Spanish](#) [French](#) [German](#) [Russian](#) [Italian](#) [Portuguese](#) [Polish](#) [Dutch](#)

5/10/2024 | 9:21:33 AM UTC

[Zostaw swoją opinię tutaj...](#)

