第10章 SIMULINK 动态仿真集成环境

- 10.1 Simulink操作基础
- 10.2 系统仿真模型
- 10.3 系统的仿真
- 10.4 使用命令操作对系统进行仿真
- 10.5 子系统及其封装技术
- 10.6 S函数的设计与应用

10.1 Simulink操作基础

10.1.1 Simulink简介



Simulink是MATLAB的主要构成部分,提供建立系统模型、 选择仿真参数和数值算法、开启仿真程序对该系统进行仿真、 设置不同的输出方式来观察仿真成果等功能。

在SIMULINK环境中,顾客将摆脱理论演绎时需做理想化 假设的无奈,观察到现实世界中摩擦、风阻、齿隙、饱和、死 区等非线性原因和多种随机原因对系统行为的影响。在 SIMULINK环境中,顾客能够在仿真进程中变化感爱好的参数, 实时地观察系统行为的变化。因为SIMULINK环境使顾客摆脱 了深奥数学推演的压力和啰嗦编程的困扰,所以顾客在此环境 中会产生浓厚的探索爱好,引起活跃的思维。 10.1.2 Simulink的开启与退出

1. Simulink的开启

在MATLAB的命令窗口输入simulink或单击MATLAB 主窗口工具栏上的Simulink命令按钮即可开启Simulink。 Simulink开启后会显示Simulink模块库浏览器(Simulink Library Browser)窗口。





在MATLAB主窗口File菜单中选择New菜单项下的Model 命令,在出现Simulink模块库浏览器的同步,还会出现一种名 字为untitled的模型编辑窗口。在开启Simulink模块库浏览器后 再单击其工具栏中的Create a new model命令按钮,也会弹出 模型编辑窗口。利用模型编辑窗口,能够经过鼠标的拖放操作 创建一种模型。

MATLAB								
<u>F</u> ile	Edit	⊻iew	We <u>b</u>	<u>W</u> indow	Help			
N	ew					×	M-file	Ctrl+N
<u>0</u>	pen				Ctrl+O		Figure	
⊴	bse W	'orkspa	ce		Ctrl+W		<u>M</u> odel	
Import Data						_	GUI	
10	DOVE I	1050						



模型创建完毕后,从模型编辑窗口的File菜单项中选择Save或SaveAs命令,能够将模型以模型文件的格式(扩展名为.mdl)存入磁盘。

假如要对一种已经存在的模型文件进行编辑修改,需要打 开该模型文件,其措施是,在MATLAB命令窗口直接输入模型 文件名(不要加扩展名.mdl)。在模块库浏览器窗口或模型编辑 窗口的File菜单中选择Open命令,然后选择或输入欲编辑模型 的名字,也能打开已经存在的模型文件。另外,单击模块库浏 览器窗口工具栏上的Open a model命令按钮或模型编辑窗口工 具栏上的Open model命令按钮,也能打开已经存在的模型文件。

2. Simulink的退出

为了退出Simulink,只要关闭全部模型编辑窗口和Simulink 模块库浏览器窗口即可。

10.2 系统仿真模型

10.2.1 Simulink的基本模块



Simulink的模块库提供了大量模块。单击模块库浏览器中 Simulink前面的"+"号,将看到Simulink模块库中包括的子模 块库,单击所需要的子模块库,在右边的窗口中将看到相应的 基本模块,选择所需基本模块,可用鼠标将其拖到模型编辑窗 口。一样,在模块库浏览器左侧的Simulink栏上单击鼠标右键, 在弹出的快捷菜单中单击Open the 'Simulink' Libray 命令,将 打开Simulink基本模块库窗口。单击其中的子模块库图标,打 开子模块库,找到仿真所需要的基本模块。

10.2.2 模块的编辑

- 1. 添加模块
- 2. 选用模块
- 3. 模块外形的调整
- 4. 复制与删除模块
- 5. 模块名旳处理





untitled *	12				-0×
<u>F</u> ile <u>E</u> dit ⊻i	ew <u>S</u> imulation F	<u>o</u> rmat <u>I</u> ools	Help		
0 🗃 🖬	9 % B B	$\mathfrak{Q} \cong \bullet $	I Normal	三 曲	ا 📢 🗠 😂
	l.				
Sine Way	> ve				
			-	1	
Ready	100%		1	ode45	11.



🙀 untitled *	
<u>F</u> ile <u>E</u> dit <u>V</u> iew <u>Simulation</u> Format <u>T</u> ools	Help
□ 🗳 🖬 🚭 🐇 🖻 🖻 🗅 으 🕒 🕨	🔳 Normal 💌 📇 🍪 🚟 🖡
Sine Wave	Scope
Ready 100%	ode45 //.

1. 添加模块

在library Browser窗口直接点击需要的模块,拖动到 model文件中。

2. 选用模块

只要用鼠标在模块上单击,模块饺上出现黑色小方块。 若选择多种模块,则鼠标大框选中即可。





- 3. 模块外形的调整
- (1) 变化大小:选定模块,用鼠标左键点住其周围的4 个黑方块中的任何一种并拖动。
- (2)调整方向。选定模块,选择format菜单中的 Rotate Block命令使模块按顺时针方向旋转90度,Filp Block命 令使模块旋转180度。(主要是接口变化)
- (3) 给模块加阴影。选定模块,选择Format菜单中的
- show Drop Shadow命令使模块产生阴影效果。





4. 复制与删除模块

(1) 在不同学口,用鼠标左键点住要复制的模块,按住 左键移动到相应窗口,释放。

(2)同一窗口,用鼠标左键点住要复制的模块,按住左键,同步按住ctrl键,到合适位置松开鼠标。

(3) 删除模块,选中模块,选择cut或clear命令。

5. 模块名的处理

(1) 模块名的显示:选定模块,Format菜单中的Hide Name命

令,模块名子被隐藏,同步Hide name变为Show name。

(2) 修改模块名: 鼠标单击模块名的区域。

(3) 变化模块名位置:当模块接口在上下侧,模块名只能在左右;接口在左右侧,名只能在上下侧,Format中的Flip name。

10.2.3 模块的连接

1. 连接两个模块

移动鼠标到输出端,鼠标箭头会变成十字光标,点住鼠标

左键,移动鼠标到另一种模块的输入点,当十字光标出现'重 影'时,释放鼠标完毕连接。

假如两模块不在同一水平线上,连线是折线。



2. 模块间连线的调整

把鼠标移动到需要移动的线段位置,按住鼠标左键,移动 鼠标到达目的位置,释放鼠标。



3. 连线之间插入模块

把该模块用鼠标拖到连线上,

然后释放鼠标即可。

4. 连线的分支。连好一条线后,把鼠标移动到分 支点的位置,先按下ctrl键,然后按住鼠标拖动到 目的模块的输入端,释放鼠标和Ctrl键。

- 5. 删除连线。右键cut命令。
- 6. 连线信息
- (1) 显示数据类型。Format中的Port data type

显示前一种模块的数据类型。

(2) 信号标识。双击要做标识的线段,出现一种

小文本编辑器,在里面输入标识的文本。





Scope

Scope

Gain





10.2.4 simulink的基本模块

- (1) 输入源模块(SOURCE)
- (2) 接受模块(Sinks)
- (3) 连续系统模块(Continuous)
- (4) 离散系统模块(Disctrete)
- (5) 信号与系统模块(Signals and systems)
- (6) 数学运算模块(Math)

见课本260~264



10.2.5 模块的参数和属性设置

分用来讲行模块参数设置。

1. 模块的参数设置

Simulink中几乎全部模块的参数都允许顾客进行设置,只要双击要设置的模块或在模块上按鼠标右键并在弹出的快捷菜单中选择相应模块的参数设置命令就会弹出模块参数对话框。 该对话框分为两部分,上面一部分是模块功能阐明,下面一部

		-	Step
或者先选择要设置	Eile	<u>Edit</u> View Simulation	T → L++ I Format Iool
型编辑窗口Edit菜	۵	U <u>n</u> do Cut Can't redo	Ctrl+Z Ctrl+V
		Cu <u>t</u> ⊆opy	Ctrl+X Ctrl+C
 		<u>P</u> aste Clear	Ctrl+V Delete
参数对话框。		Select all Copy model to clipbo Find	Ctrl+A Ctrl+F
		Step p <u>a</u> rameters Block properties	$\overline{}$

lock Parameters: Step 🛛 🛛
Step
Output a step.
Parameters
Step time:
1
Initial value:
0
Final value:
1
Sample time:
0
▼ Interpret vector parameters as 1-D
✓ Enable zero crossing detection
OK Cancel Help Apply

2. 模块的属性设置

选定要设置属性的模块,然后在模块上按鼠标右键 并在弹出的快捷菜单中选择Block properties,或先选择 要设置的模块,再在模型编辑窗口的Edit菜单下选择 Block properties命令,将打开模块属性对话框。该对话 框涉及General、Block annotation和Callbacks 3个能够 相互切换的选项卡。其中选项卡中能够设置3个基本属性:

Description(阐明)、Priority(优先级)、Tag(标识)。



		1		
eneral	Block Annotation	Callbacks		
Usage				
Descript Priority: 9 same mo Tag: Tes	on: Text saved wit ipecifies the block' del. t that appears in th	h the block in the s order of executi ne block label tha	model file. ion relative to other b t Simulink generates.	locks in the
Descript	on:			
^o riority:				
Priority:				
Priority:				



定模块,并储存。 操作过程如下: (1) 在MATLAB主菜单中,选择File菜单中New菜单项的 Model命令,打开一种模型编辑窗口。 (2) 将所需模块添加到模型中。 (3) 设置模块参数并连接各个模块构成仿真模型。 设置模块参数后,用连线将各个模块连接起来构成系统仿真 模型。模型建好后,从模型编辑窗口的File菜单中选择Save 或Save as命令将它存盘。

例10-1 已知某系统的传递函数,求其阶跃响应,拟



10.3 系统的仿真10.3.1 设置仿真参数

打开系统仿真模型,从模型编辑窗口的Simulation菜 单中选择Simulation parameters命令,打开一种仿真参 数对话框,在其中能够设置仿真参数。仿真参数对话框 包括5个能够相互切换的选项卡:

📑 li 1							
File	<u>E</u> dit	⊻iew	Simulation	Format	<u>T</u> ools	Help	
D	2	🖬 é	<u>St</u> art Stop		have	Ctrl+T	
			Mechanical environment				
			✓ Normal Accelera External	tor			

🥠 Simulation Pa	rameters: li1		<u> </u>
Solver Workspa	ice I/O Diagn	ostics Advanced Real-Time	Workshop
Simulation time Start time: 0.0		Stop time: 10.0	
Solver options Type: Variable	step 💌 📔	ode45 (Dormand-Prince)	
Max step size:	auto	Relative tolerance: 1e-	3
Min step size:	auto	Absolute tolerance: aut	0
Initial step size:	auto		
Output options Refine output		Refine factor: 1	
		OK Cancel Help	Apply

(1) Solver选项卡:用于设置仿真起始和停止时间,选择微分方程求解算法并为其要求参数,以及选择某些输出选项。 (2) Workspace I/O选项卡:用于管理对MATLAB工作空间的输入和输出。

(3) Diagnostics选项卡:用于设置在仿真过程中出现各类错误时发出警告的等级。

(4) Advanced选项卡:用于设置某些高级仿真属性,更加好地控制仿真过程。

(5) Real-time Workshop选项卡:用于设置若干实时工具中的参数。假如没有安装实时工具箱,则将不出现该选项卡。

见课本P266

🥠 Simu	lation Pa	ameters: li1				_ 🗆 🗙	
Solver	Workspac	ce I/O Diagn	ostics	Advanced	Real-Time W	orkshop	
- Simul Start	Simulation time Start time: 0.0 Stop time: 10.0						
Solve Type:	er options : Variable-s	tep 💌	ode45	(Dormand-Pri	nce)	⊡	
Max	step size:	auto		Relative tolera	ance: 1e-3		
Min s	tep size:	auto	,	Absolute toler	ance: auto		
Initial	step size:	auto					
Outpo	ut options ne output		•	Refine fa	actor: 1		
			OK	Cancel	Help	Apply	



¢ 🚺	Simu	lation	Parameters:	i 1

Simulation Parameter	ers: li1		
Solver Workspace I/O	Diagnostics	Advanced	Real-Time Workshop
- Load from workspace -		Save to wor	kspace
🔲 Input: 🛛 [t, u]		🔽 Time:	tout
🔲 Initial state: 🛛 xInitial		🔲 States:	xout
		🔽 Output:	yout
		🥅 Final sta	te: xFinal
Save options Save options Imit data points to I	ast: 1000		
Decimation:	1		
Format:	Array		•
	OK	Cancel	Help Apply







💋 Simulation Parameters: li1					
Solver Workspace I/O Diagnostics Advanced Real-Time Workshop					
Model parameter configuration					
Inline parameters Configure					
Optimizations:					
Block reduction On On					
Boolean logic signals On Conditional input branch On C Off					
Parameter nooling On					
Model Verification block control: Use local settings 💌					
Production hardware characteristics: Microprocessor					
Number of bits for C 'char' 8					
INumber of hits for C 'short' 16					
OK Cancel Help Apply					



🚽 Simulation Parameters: li1 📃 💷 🖻							
Solver Workspace I/O Diagnostics Advanced Real-Time Works							
Category: Target configuration Build							
Configuration							
System target file: grt.tlc Browse							
Template makefile: grt_default_tmf							
Make command: make_rtw							
Generate code only Stateflow options							
OK Cancel Help Apply							



10.3.2 开启系统仿真与仿真成果分析

设置完仿真参数之后,从Simulation中选择Start菜单 项或单击模型编辑窗口中的Start Simulation命令按钮,便 可开启对目前模型的仿真。此时,Start菜单项变成不可选,而Stop菜单项变成可选,以供半途停止仿真使用。从 Simulation菜单中选择Stop项停止仿真后,Start项又变成 可选。







为了观察仿真成果的变化轨迹能够采用3种措施:

 (1)把输出成果送给Scope模块或者XY Graph模块。
 (2)把仿真成果送到输出端口并作为返回变量,然后使用
 MATLAB命令画出该变量的变化曲线。
 (3)把输出成果送到To Workspace模块,从而将成果直接存入

工作空间,然后用MATLAB命令画出该变量的变化曲线。

例10-2 已知某系统的传递函数,求其阶跃响应图形。 操作过程如下: li

(1) 在MATLAB主菜单中,选择File菜单中New菜单项的

Model命令,打开一种模型编辑窗口。

(2) 将所需模块添加到模型中。

(3) 设置模块参数并连接各个模块构成仿真模型。

(4) 设置Simulation parameters 中的属性。



Workspace								
൙ 🖬 💵 🖭 🤅	Stack: Base	Y						
Name	Size	Bytes	Class					
# tout	53x1	424	double array					



例10-3 利用Simulink仿真求和。

仿真过程如下: li2

- (1) 打开一种模型编辑窗口。
- (2) 将所需模块添加到模型中。
- (3) 设置模块参数并连接各个模块构成仿真模型。
- (4) 设置系统仿真参数。
- (5) 开始系统仿真。
- (6) 观察仿真成果。





10.3.3 系统仿真实例

至此,能够总结出利用Simulink进行系统仿真的环节如下: (1)建立系统仿真模型,这涉及添加模块、设置模块参 数以及进行模块连接等操作。

(2) 设置仿真参数。

(3) 开启仿真并分析仿真成果。

例12-4 有初始状态为0的二阶微分方程x"+0.2x'+0.4x=0.2u (t), 其中u(t)是单位阶跃函数,试建立系统模型并仿真。

措施1:用积分器直接构造求解微分方程的模型。 措施2:利用传递函数模块建模。



(1)改写微分方程: X''=0.2u(t)-0.2x'-0.4x(2)用积分模块构造微分方程求解模型 (3) 配置: u(t) step time 设为0, 模块名改为u(t) Gs增益模块设置为0.2 求和模块变为矩形,List of signs设置为+--积分模块 名字分别改为Int1 Int2 G1G2增益旋转并更名,设置为0.2,0.4



(4) 仿真 Solver中stop time改为20, 打开试波窗, 演示







(3)配置: u(t) step time 设为0, 模块名改为u(t)

G(s)模块设置系数

(4)Slover中stop time设置为20,初始状态设为(0,0)





10.4 使用命令操作对系统进行仿真

从命令窗口运营仿真的函数有4个,即sim、simset、 simget和set_param。

1. sim函数

sim函数的作用是运营一种由Simulink建立的模型,其 调用格式为:

[t, x, y] =sim(modname,timespan,options,data);

- t: 仿真时间向量
- x: 状态模块的状态矩阵

y: 仿真输出矩阵, 每一列相应一种输出端口的输出数据。

Modname: 指定模型名字

Timespan: 仿真时间区域

Options: 仿真参数

这些参数中,只有Modname是必须的。







X有三列表达模型中具有3 个状态向量,其中Integrator中 有一种,TransferFcn中有两个。 输出y有两列,相应与out1 和out2

```
>> [t, x, y]=sim('Simul', [2, 8]);
>> [t, x, y]=sim('Simul', [2, 4, 6, 8]);
```

时间范围为2s到8s

只在4个指定时刻有值

2. simset函数

simset 函数用来为sim函数建立或编辑仿真参数或 要求算法,并把设置成果保存在一种构造变量中。它有 如下4种使用方法:

(1) options=simset(property,value,...): 把property代表 的参数赋值为value,成果保存在构造options中。 (2) options=simset(old opstruct,property,value,...): 把已经有的构造old opstruct(由simset产生)中的参数 property重新赋值为value,成果保存在新构造options中。 (3) options=simset(old_opstruct,new_opstruct): 用构造 new opstruct的值替代已经存在的构造old opstruct的值。 (4) simset: 显示全部的参数名和它们可能的值。

3. simget函数

simget函数用来取得模型的参数设置值。假如参数值 是用一种变量名定义的,simget返回的也是该变量的值而 不是变量名。假如该变量在工作空间中不存在(即变量未被 赋值),则Simulink给出一种犯错信息。该函数有如下3种



使用方法:

- (1) struct=simget(modname): 返回指定模型model的参数设置的 options构造。
- (2) value=simget(modname,property): 返回指定模型model的参数property的值。
- (3) value=simget(options,property):获取options构造中的参数property的值。假如在该构造中未指定该参数,则返回一种空阵。

顾客只需输入能够唯一辨认它的那个参数名称的前几种字 符即可,对参数名称中字母的大小写不作区别。

4. set_param函数

set_param函数的功能诸多,这里只简介怎样用 set_param函数设置Simulink仿真参数以及怎样开始、暂 停、终止仿真进程或者更新显示一种仿真模型。

(1) 设置仿真参数

调用格式为:

set_param(modname,property,value,...)

其中modname为设置的模型名,property为要设置的参数, value是设置值。这里设置的参数能够有诸多种,而且和用 simset设置的内容不尽相同,有关参数的设置能够参照有关 资料。

(2) 控制仿真进程 调用格式为:



set_param(modname,'SimulationCommand','cmd') 其中mode为仿真模型名称,而cmd是控制仿真进程的 各个命令,涉及start、stop、pause、comtinue或update。 在使用这两个函数的时候,需要注意必须先把模型打开

10.5 子系统及其封装技术10.5.1 子系统的建立

建立子系统有两种措施:经过Subsystem模块建立子「 系统和经过已经有的模块建立子系统。两者的区别是:前 者先建立子系统,再为其添加功能模块;后者先选择模块, 再建立子系统。

1. 经过Subsystem模块建立子系统 操作环节为:

(1) 先打开Simulink模块库浏览器,新建一种仿真模型。(2) 打开Simulink模块库中的Ports & Subsystems模块库,将Subsystem模块添加到模型编辑窗口中。



(3) 双击Subsystem模块打开一种空白的Subsystem窗 口,将要组合的模块添加到该窗口中,另外还要根据需 要添加输入模块和输出模块,表达子系统的输入端口和 输出端口。这么,一种子系统就建好了







li4

2. 经过已经有旳模块建立子系统 操作环节为:



(1) 先选择要建立子系统的模块,不涉及输入端口和输出端口。 (2) 选择模型编辑窗口Edit菜单中的Create Subsystem 命令, 这么,子系统就建好了。在这种情况下,系统会自动把输入模 块和输出模块添加到子系统中,并把原来的模块变为子系统的 图标。

Edic Tiott Sungigeon	romac Tool	s <u>m</u> eip
Undo Move	Ctrl+Z	🗉 🕨 = Normal 💌 🛤 🤤
Can't redo	Ctrl+Y	
Cu <u>t</u>	Ctrl+X	
⊆ору	Ctrl+C	
Paste	Ctrl+V	
Clear	Delete	
Select all	Ctrl+A	Jau/at aa 1 b
Copy model to clipboa	rd	
<u>F</u> ind	Ctrl+F	Derivative Integrator
Create subsystem	Ctrl+G	
Mask subsystem	Ctrl+M	
	Ugdo Move Can't redo Cut Copy Paste Clear Select all Copy model to clipboa Find Create subsystem	Ugdo Move Ctrl+Z Can't redo Ctrl+Y Cut Ctrl+Y Cut Ctrl+X Copy Ctrl+C Paste Ctrl+V Clear Delete Select all Ctrl+A Cgpy model to clipboard Eind Ctrl+F Create subsystem Ctrl+G

ile	Edit	⊻iew	Simulati	on F <u>o</u> r	mat	<u>T</u> ools	Help	
D	🗃		∰ %	B (*	8 <u>×</u>	2 2		Normal



以上内容仅为本文档的试下载部分,为可阅读页数的一半内容。如要下载或阅读全文,请访问: <u>https://d.book118.com/818005003131006132</u>