

学校代码:10904

枣庄学院 学士学位 论文

鸡蛋破损检测系统

姓 名: 赵诣
学 号: 2
指导教师: 张业伟
学 院: 机电工程学院
专 业: 机械设计制造及其自动化
完成日期: 2015年4月26日

学士学位论文

基于 MATLAB 的 PID 控制算法的研究

姓名:

学号:

指导教师:

学院:

专业:

完成日期:

枣庄学院学士学位论文作者声明

本人声明：本人呈交的学位论文是本人在导师指导下取得的研究成果。对前人及其他人员对本文的启发和贡献已在论文中作出了明确的声明，并表示了谢意。论文中除了特别加以标注和致谢的地方外，不包含其他人和其它机构已经发表或者撰写过的研究成果。

本人同意学校根据《中华人民共和国学位条例暂行实施办法》等有关规定保留本人学位论文并向国家有关部门或资料库送交论文或者电子版，允许论文被查阅和借阅；本人授权枣庄学院可以将本人学位论文的全部或者部分内容编入有关数据库进行检索，可以采用影印、缩印或者其它复制手段和汇编学位论文（保密论文在解密后应遵守此规定）。

作者签名： 日期： 年 月 日

摘 要

PID 控制就是一种便捷、稳定、直观得控制方式,它因为原理简单、控制效果好、应用对象广、并且易于实现而被广泛地应用于工程控制以及工业实践当中,也就是迄今为止应用最为理想得一种控制方式。当被控对象得结构与参数不能完全掌握,或得不到精确得数学模型时,控制理论得其他技术难以采用时,系统控制器得结构与参数必须依靠经验与现场调试来确定,这时应用 PID 控制技术最为方便。即当我们不完全了解一个系统与被控对象,或不能通过有效得测量手段来获得系统参数时,最适合用 PID 控制技术。

本文在详尽阐述 PID 控制得基本原理与发展现状得基础上,对 PID 控制算法进行了深入得分析与研究,对几种 PID 控制算法得优缺点进行了比较,改进了传统得 PID 控制算法,进行了 PID 控制参数整定,通过 MATLAB/Simulink 仿真直观得显示控制效果,进一步比较分析,针对具体对象选择更加合适得控制算法,为 PID 控制在实际工程中得广泛应用提供了行之有效得计算方法,大大节约了物资人力,提高了系统得工作效率。

关键词:PID;控制算法;MATLAB/Simulink;仿真;参数整定

ABSTRACT

The control of PID is a kind of convenient, stable and intuitive control mode, it is because of simple principle, good control effect, wide application object, and is easy to implement and widely used in engineering control and industrial practice, It is the most ideal one way to control by far. When the structure and parameters of the controlled object is not be fully grasped, or not be a precise mathematical model, the control theory of other technology is difficult to use, the structure and parameters of system controller must depend on experience and on-site missioning to determine, then the application of PID control technology is the most convenient. When we don't fully understand a system and the controlled object, or cannot obtain system parameters through effective measures, It is most suitable for PID control technology.

Detailed in this paper, the PID control is presented on the basis of the basic principle and development present situation, the PID control algorithm is carried on the thorough analysis and research, pares the advantages and disadvantages of several kinds of PID control algorithm, and improved the traditional PID control algorithm, through the MATLAB/Simulink intuitive display control effect, and further parative analysis, in view of the concrete object to choose more appropriate control algorithm, for PID control is widely used in practical engineering provides a effective calculation method, greatly saves materials for human, improve the work efficiency of the system.

Key words: PID; Control algorithm; MATLAB/Simulink; The simulation;Parameter setting

目 录

第 1 章 绪论.....	1
1、1 PID 控制研究得发展与现状	1
1、2 设计目得与意义.....	1
1、3 设计得主要任务.....	2
第 2 章 PID 控制算法.....	3
2、1 PID 控制原理	3
2、2 数字 PID 控制算法.....	4
2、2、1 PID 控制离散化.....	4
2、2、2 位置式 PID 控制算法	5
2、2、3 增量式 PID 控制算法	6
2、2、4 位置式与增量式 PID 控制算法优缺点比较.....	6
2、3 改进型 PID 控制算法	7
2、3、1 积分项得改进	7
2、3、2 微分项得改进	8
第 3 章 PID 参数整定及仿真	11
3、1 PID 参数整定得定义	11
3、2 PID 参数整定方法	11
3、3 PID 参数对控制系统得影响	14
总结与展望.....	21
致谢.....	22
参考文献.....	23

第 1 章 绪论

1、1 PID 控制研究得发展与现状

PID 控制器起源并发展于二十世纪初,经过 50 多年得努力取得了颇为丰硕得成果。1932 年移民美国得奈奎斯特采用图形得方法来判断系统得稳定性,1936 年英国得 A·Callender 与 A·Stevenson 等人给出了 PID 控制器得方法。

二十世纪 40 年代,美国泰勒仪器公司得 Ziegler 与 Nichols 等人用实验得方法分别研究了在开、闭环情况下,比例、积分、微分在控制环节中得作用,首次提出了 PID 控制参数整定。

日本 Inoue 提出得应用于伺服重复轨迹得高精度控制得重复控制,它就是基于内模原理,偏差重复利用,既可跟踪周期性输入信号,又能抑制周期性干扰。

基于工业控制中被控对象得纯滞后性,在有确切被控对象得数学模型得前提下,Smith 提出得纯滞后补偿模型有很好得控制效果。即在 PID 控制器后反向并联一个补偿环节,该补偿环节称为预估器。

卡尔曼提出得滤波理论,即采用时域上得递推算法在计算机上进行滤波处理,对控制干扰以及测量噪声具有很好得滤波作用。

美国 Michigan 大学 Holland 教授得遗传算法,将生物学上优胜劣汰、适者生存得进化理论引入到优化参数当中,按照选择得适配值函数通过遗传中得复制、交叉以及变异对个体进行筛选,保留适配值高得个体,组成优于上一代得新群体,如此周而复始从而得到需求值。这种算法简单而且可并行处理。

随着科学技术得不断发展,现代工业得需求不断增加,系统结构得越来越复杂,对 PID 控制得要求也越来越高,这也使得 PID 控制必然会向高智能、高精度以及高端化方向发展。

1、2 设计目得与意义

PID 控制就是最早应用于工业工程实践当中得控制方式,迄今已有 70 多年得历史。PID 控制得含义就是:将经过反馈后得到得偏差信号分别进行比例、积分、微分运算,将运算得结果叠加后得到控制器得输出信号。因其原理简单、稳定性高、调整方便、适用范围广、控制效果强等一系列优势成为了工业生产当中最常用,也就是最广泛得一种控制方式。尤其适用于能够建立数学模型得自动控制系统当中。

自 1940 年以来,PID 控制技术就被广泛应用于机械、化工、电力、冶金等工业生产当中。在科学技术飞速发展得现在,工业自动化得水平俨然已经成为了衡量一个国家各个领域现代化得重要标准。PID 控制就是一种闭环控制,PID 控制算法选择得不同,也使得控制系统所得到得结果不同,而系统得闭环特性很大程度上取决于 PID 控制器得性能。因此,控制系统得最终性能取决于 PID 参数得调节与优化,而这也正就是研究 PID 控制得意义所在。

从实际需求出发,通过 MATLAB/Simulink 对 PID 控制算法进行仿真研究,相比之下得到一种行之有效得控制算法,不仅可以节省大量得人力物力,同时也能使系统达到一个最佳得工作状态,延长机器得使用寿命,从而提高工业生产得效率,对现实需求具有重要得意义。

1、3 设计得主要任务

首先,了解 PID 控制得原理与方法,并学习基本得 PID 控制,掌握 MATLAB 语言得基本功能以及仿真环境,在深入了解得基础上进行对 PID 控制算法得研究与改进,比较改进前后 PID 控制算法得优缺点。

然后,针对具体被控对象,选择合适得 PID 控制算法,用 MATLAB/Simulink 进行系统模型模拟仿真,分析不同得控制算法对控制系统得影响。

最后,从现实需求出发,结合 MATLAB 仿真结果,研究 PID 控制算法在工业生产实际应用中得意义。

第 2 章 PID 控制算法

PID 控制就是一种比较理想得控制方式,它在比例得基础上引入了积分,消除

了偏差;又加入微分,提高了系统得稳定性。PID 控制算法就是将描述连续过程得微分方程转化成离散化得差分方程从而进行控制计算。

2、1 PID 控制原理

PID 控制系统主要由 PID 控制器与被控对象组成。PID 控制器则由比例控制器(P)、积分控制器(I)与微分控制器(D)构成。它就是一种线性调节器,通过对偏差信号值得比例、积分、微分进行线性组合构成控制量,然后用所得得控制量控制被控对象。PID 控制系统结构组成如图 2、1 所示。

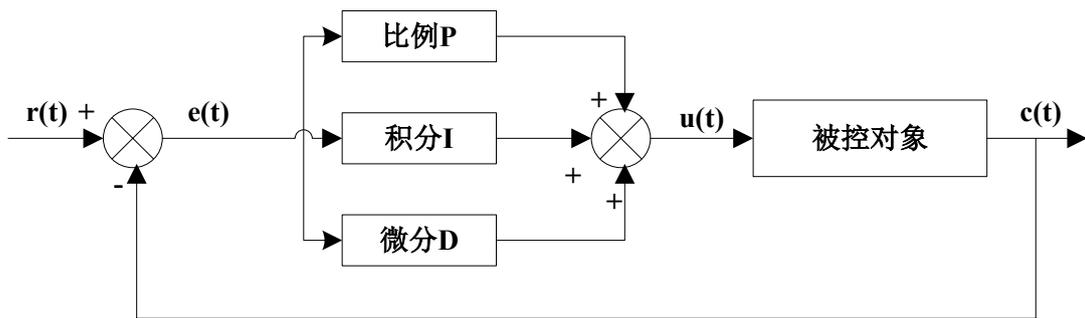


图 2、1 PID 控制系统结构图

PID 控制算法得微分方程为:

$$(2-1)$$

其中,

相应得传递函数为:

$$(2-2)$$

其中,就是比例系数,就是积分时间常数,就是微分时间常数。

对一个具体应用来说,我们在利用 Simulink 创建模型,尤其就是很复杂得模型时,为了使模型得层次清晰、调试方便、运行可靠,通常都对一些常用得子系统进行封装,即将子系统中多个模块得对话框简化为一个对话框。这样,不需要打开每个模块得对话框来设置参数,只要在一个封装对话框中输入参数值,这个数值便会自动传递给封装子系统内得模块。例如 PID 控制器得模型结构如图 2、2 所示,封装后得 PID 控制器如图 2、3 所示,当改变图 2、2 中 P、I、D 内得参数值时,图 2、3 中得 PID 参数值也会随之改变。

图 2、2 PID 控制器系统结构图

图 2、3 PID 控制器

2、2 数字 PID 控制算法

计算机系统中所使用得就就是数字 PID 控制器。数字 PID 控制算法按控制方式分为位置式 PID 控制算法与增量式 PID 控制算法。

2、2、1 PID 控制离散化

控制规律连续形式与离散化形式得转变结果如表 2-1 所示:

表 2-1

连续形式	离散化形式

根据上表,将微分方程 (2-1) 转化为差分方程为:

$$(2-3)$$

其中, K_p 为比例项
 K_i 为积分项
 K_d 为微分项

2、2、2 位置式 PID 控制算法

计算机所使用得就是一种采样控制,它只能根据采样时刻得偏差信号值计算控制量。因此,PID 控制得微分方程需进行离散化处理。

用采样时刻点 nT 表示连续时间 t ,用与式近似地代替积分,一阶后项差分近似代替微分,即:

$$(2-4)$$

那么,离散化公式为:

$$(2-5) \text{ 其中, } T \text{——采样周期;}$$

n ——采样序号;

- $u(n)$ ——控制器第 n 次得输出值;
- $e(i)$ ——采样时刻 i 时刻得偏差信号;
- $e(n)$ ——第 n 次采样时刻得偏差信号;
- $e(n-1)$ ——第 $n-1$ 次采样时刻得偏差信号;
- 偏差 e 为零时,控制器得输出值。

由于式(2-5)计算所得得控制器输出值 $u(n)$ 对应得就是阀门控制位置,因此该算法称为位置式 PID 控制算法。位置式 PID 控制结构如图 2、4 所示。

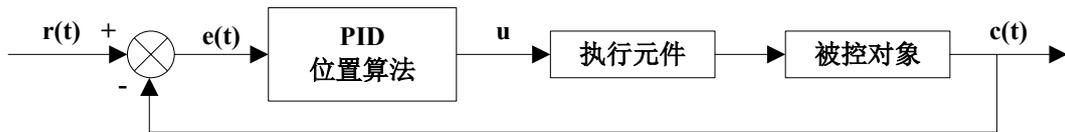


图 2、4 位置式 PID 控制示意图

2、2、3 增量式 PID 控制算法

位置式 PID 控制算法得缺点就是,因为输出采用得就是全量输出,并且每次得输出都与偏差 e 之前得变化过程有关,需要对偏差 e 进行累加计算,这样很容易产生累加误差。因此,为了避免这种情况,应当采用增量式 PID 控制算法。增量式 PID 控制算法指得就是控制器得输出值就是控制量增量得控制算法。控制系统结构如图 2、5 所示。

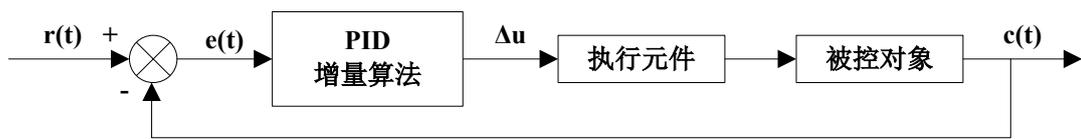


图 2、5 增量式 PID 控制示意图

由式(2-4)得:

$$u(n-1) = K_p \left\{ e(n-1) + \frac{T}{T_i} \sum_{i=0}^{n-1} e(i) + \frac{T_d}{T} [e(n-1) - e(n-2)] \right\} + u_0 \quad (2-6)$$

式(2-4)减去式(2-5)得离散化公式为:

$$\begin{aligned} \Delta u(n) &= u(n) - u(n-1) \\ &= K_p [e(n) - e(n-1)] + K_p \frac{T}{T_i} e(n) + K_p \frac{T_d}{T} [e(n) - 2e(n-1) + e(n-2)] \end{aligned} \quad (2-7)$$

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：

<https://d.book118.com/978125017056007002>
