Міністерство освіти і науки України Донбаська державна машинобудівна академія

КОМП'ЮТЕРИЗОВАНІ ДИЗАЙН І МОДЕЛЮВАННЯ ПРОЦЕСІВ ТА МАШИН МЕТОДИЧНІ ВКАЗІВКИ ДЛЯ ВСІХ ВИДІВ РОБІТ З ДИСЦИПЛІНИ ЧИСЕЛЬНІ МЕТОДИ АНАЛІЗУ ОБЛАДНАННЯ І ПРОЦЕСІВ ОМД /MATLAB/

(Для студентів усіх форм навчання спеціальності 131 «Прикладна механіка» Спеціалізація: Комп'ютерне моделювання та проектування процесів і машин)

Краматорськ 2019

Міністерство освіти і науки України Донбаська державна машинобудівна академія

КОМП'ЮТЕРИЗОВАНІ ДИЗАЙН І МОДЕЛЮВАННЯ ПРОЦЕСІВ ТА МАШИН МЕТОДИЧНІ ВКАЗІВКИ ДЛЯ ВСІХ ВИДІВ РОБІТ З ДИСЦИПЛІНИ ЧИСЕЛЬНІ МЕТОДИ АНАЛІЗУ ОБЛАДНАННЯ І ПРОЦЕСІВ ОМД /MATLAB/

(для студентів усіх форм навчання спеціальності 131 «Прикладна механіка» Спеціалізація: Комп'ютерне моделювання та проектування процесів і машин)

> Затверджено на засіданні методичної ради спеціальності КДіМПМ Протокол № від2019р.

Краматорськ 2019

УДК 621.73.043

Комп'ютеризовані дизайн і моделювання процесів та машинметодичні вказівкидля всіх видів робітз дисципліни чисельні методи аналізу обладнання і процесів ОМД/МАТLAB/ (для студентів усіх форм навчання спеціальності 131 «Прикладна механіка» Спеціалізація: Комп'ютерне моделювання та проектування процесів і машин)/ Уклад.: Є.А. Єрьомкін, П.А. Бочанов. – Краматорськ: ДДМА, 2019. – 29 с.

Методичні вказівки призначені для ознайомлення студентів з основними принципами структурного моделювання систем автоматичного управління. Розглянуто особливості моделювання та аналізу динамічних перехідних процесів ковальсько-пресових машин і нагрівальних печей в середовищі MATLAB.

Укладачі: Є.А. Єрьомкін, доц. каф.КДіМПМ; П.А. Бочанов, ст. викл. каф.КДіМПМ.

Відп. за випуск О.Є. Марков, проф.

3MICT

Вступ	4
1 Короткі відомості про пакет MATLAB	5
1.1 Система <i>MATLAB</i>	5
1.2 Структура <i>MATLAB</i>	6
1.3 Робота в <i>MATLAB</i>	7
2 Практикум змоделювання	12
2.1 Лабораторна робота №1. Дослідження автоматичної системи	
регулювання температури електропечі	12
2.2 Лабораторна робота №2. Дослідження автоматичної системи	
регулювання температури електропечі з елементом насичення	16
2.3 Лабораторна робота № 3. Моделювання та дослідження	
одноконтурной системи автоматичного управління електроприводу	
(САК ЕП) на прикладі приводу маховика кривошипного преса	18
2.4 Лабораторна робота № 4. Дослідження динаміки розгону маховика.	20
2.5 Лабораторна робота № 5. Дослідження електромеханічного	
штампувального молота	22
Список літератури	27

введение

У металургії, машинобудуванні та в ковальсько-пресових машинах зокрема застосовуються різного роду електроприводи і автоматичні регулятори.

Для забезпечення надійної і якісної роботи і забезпечення експлуатаційних характеристик, а так само для попередження поломок та своєчасного обслуговування потрібно поглиблене вивчення перехідних процесів в складних системах.

Аналітичний розрахунок перехідних процесів в таких системах, навіть при значних спрощення і припущеннях, представляє значні труднощі. Найбільш простим способом в даному випадку є дослідження перехідних процесів, що цікавить системина моделі з використанням спеціальних систем і програмних пакетів автоматизованого проектування на ЕОМ.

Моделювання на ЕОМ дає можливість досліджувати в ході проектування, впливу різних змін параметрів схеми на характер перехідних процесів і якість регулювання, знайти оптимальні параметри регуляторів і інших елементів системи, що забезпечують найкращі динамічні та експлуатаційні характеристики і більш високу надійність роботи. Моделювання на ЕОМ дозволяє істотно прискорити процес проектування систем і підвищити точність розрахунків.

У даних методичних вказівках пропонується набуття практичних навичок моделювання дослідження і аналізу динамічних перехідних процесів ковальськопресових машин і нагрівальних печей в інтегрованому середовищі обробки*MATLAB*.

5

1 КОРОТКІ ВІДОМОСТІ ПРО ПАКЕТІ МАТLAВ

1.1 Система МАТLАВ

МАТLAВ - інтегроване середовище обробки, яка об'єднує числові обчислення, передову графіку і високорівневу мову програмування. *МАТLAВ* призначена для технічних розрахунків. Включає в себе обчислення, візуалізацію та програмування в зручній середовищі, де завдання і рішення виражаються у формі, близькій до математичної. Типове використання *МАTLAB*:

- математичні обчислення;
- створення алгоритмів;
- моделювання;
- аналіз даних, дослідження і візуалізація;
- наукова та інженерна графіка;
- розробка програм, включаючи створення графічного інтерфейсу.

MATLAB - це інтерактивна система, в якій основним елементом даних є масив. Це дозволяє вирішувати різні завдання, пов'язані з технічними обчисленнями, особливо ті, в яких використовуються матриці і вектори.

МАТLAВ розвивався протягом кількох років, орієнтуючись на різних користувачів. В університетському середовищі він представляє собою стандартний інструмент для роботи в різних областях науки. У промисловості *MATLAB* - це інструмент для високопродуктивних досліджень, розробок і аналізу даних.

У *MATLAB* важлива роль відводиться спеціалізованим групам програм, званих *toolboxes*.Вони дуже важливі для більшості користувачів *MATLAB*, так як дозволяють вивчати і застосовувати спеціалізовані методи. Toolboxes - це всебічна колекція функцій *MATLAB* (М-файлів), які дозволяють вирішувати приватні класи задач.

1.2 Структура МАТLAB

6

Система*MalhLab* складається з п'яти основних частин.

• Мова *MATLAB* - це мова матриць і масивів високого рівня з керуванням потоками, функціями, структурами даних, введенням-виведенням і особливостями об'єктно-орієнтованого програмування. Це дозволяє програмувати як в "невеликому масштабі", для швидкого створення чорнових програм, так і в "великому" - для створення великих і складних додатків.

• *Середа MATLAB* - це набір інструментів и пристосувань, з Якими працює користувач або програміст *MATLAB*. Вона включає в себе засоби для управління змінними в робочому просторі*MATLAB*, введенням и виведення даних, а також для створення, контролю и налагодження М-файлів и додатків *MATLAB*.

• Керована графіка - це графічна система MATLAB, яка включає в себе команди високого рівня для візуалізації дво-і тримірних даних, обробки зображень, анімації та ілюстрованої графіки. Вона також включає в себе команди низького рівня, що дозволяють повністю редагуватизовнішній вигляд графіки, при створенні Графічного Інтерфейсу Призначеного Користувачу(GUI) для MATLAB-додатків.

• Бібліотека математичних функцій - це велика колекція обчислювальних алгоритмів: від елементарних функцій, таких як сума, синус, косинус, комплексна арифметика, до більш складних, таких як звернення матриць, знаходження власних значень, функції Бесселя, швидке перетворення Фур'є.

• Програмний інтерфейс - це бібліотека, що дозволяє писати програми на *Ci* та *Фортранi*, які взаємодіють з *MATLAB*. Вона включає засоби для виклику програм з *MATLAB* (динамічна зв'язок), для виклику *MATLAB* як обчислювального інструменту і для читання-запису *MAT*-файлів і програм *Simulink* і *Real-Time Workshop*:

- *Simulink* - супутня *MATLAB* програма. Це інтерактивна система для моделювання нелінійних динамічних систем. Вона являє собою середовище, кероване мишею, яка дозволяє моделювати процес шляхом перетягування блоків

7

діаграм на екрані і їх маніпуляції. *Simulink* працює з лінійними, нелінійними, багатовимірними системами;

- *Blocksets* - це доповнення до *Simulink*, які забезпечують бібліотеки блоків для спеціалізованих додатків, таких як зв'язок, обробка сигналів, енергетичні системи;

- *Real-Time Workshop* - це програма, яка дозволяє генерувати С-код з блоків діаграм і запускати їх на виконання на різних системах реального часу.

1.3 Робота в MATLAB

В даному лабораторному курсі ми будемо проводити дослідження в середовищі програми *Simulink*. Для роботи з програмою *Simulink* необхідно запустити *MATLAB*, в результаті чого відкриється вікно (рис.1.1).



Рисунок 1.1 – ВікноМАТLАВ

Для переходудо*Simulink*виконується команда: *File / New / Model*. З'явиться наступне вікно (рис.1.2):



Рисунок 1.2 – Вікно моделі*МАТLAВ*

Це і є робоча область, куди будуть переміщатися готові блоки для моделювання систем. Всі блоки розташовуються в *LibraryBrowser* (кнопка *LibraryBrowser* перебуває на панелі інструментів) *LibraryBrowser* представляє собою провідник який складається з трьох частин і панелі інструментів (рис. 1.3).

Приміщення об'єктів на робочу область виробляється шляхом перетягування блоку за допомогою мишки (утримуючи ліву кнопку) або з контекстного меню правої кнопки *Addto«найменування проекту»*.



Рисунок 1.3 – Область LibraryBrowser

В ході лабораторних робіт будуть використовуватися такі основні блоки, наведені нижче:



а також деякі інші блоки.

Для операцій з блоками (обертання блоку, зміна напрямку ланцюга блоку) використовується контекстне меню правої кнопки миші на робочій області *Format*.

Для зміни параметрів блоку використовується або контекстне меню правої кнопки миші *BlockParameters* (рис.1.4), або подвійне клацання лівою кнопкою на блоці (приклад для блоку *TransferFcn*).

	Block Parameters: Transfer Fcn
	Transfer Fcn Matrix expression for numerator, vector expression for denominator. Output width equals the number of rows in the numerator. Coefficients are for descending powers of s
Параметри чисельника (К)	Parameters Numerator:
	Denominator: [1 1] Absolute tolerance: Параметри знаменника(T)
Абсолютний допуск	OK Cancel Help Apply

Рисунок 1.4 – Контекстне меню BlockParameters

З'єднання блоків проводять шляхом наведення курсору миші на вихід блоку (вид курсору змінюється на хрестик) і, утримуючи ліву кнопку миші, з'єднують з потрібною точкою (до введення наступного блоку або до місця з'єднання провідників).

Таким чином, задаючи значення передавальних функцій блоків і з'єднуючи їх між собою, можна отримати модель практично будь-якого механізму.

Для того щоб задати час імітації в моделі, виконується команда Simulation / Simulationparameters або натискання клавіш Ctrl + E. З'явиться наступне вікно (рис.1.5).

	💋 Simulation Parameters: untitled	
Початковий час	Solver Workspace I/D Diagnostics Advanced Real-Time Workshop Simulation time Start time: 0.0 Stop time: 10.0 KiHUeBM Yac Solver options Type: Variable-step ode45 (Dormand-Prince) Max step size: auto Relative tolerance: 1e-3 Min step size: auto Absolute tolerance: auto	й
	Initial step size: auto Output options Refine output OK Cancel Help Apply	

Рисунок 1.5 – Контекстне меню Simulationparameters

На елементі *Scope* масштаб осей задається при натисканні правої кнопки миші, в меню вибирають параметр *Autoscale* - при цьому масштаб осей підбирається автоматично. При виборі параметра *Axesproperties* ... з'являється вікно (рис.1.6).



Рисунок 1.6 – Контекстне меню Axesproperties...

Міністерство освіти і науки України Донбаська державна машинобудівна академія

КОМП'ЮТЕРИЗОВАНІ ДИЗАЙН І МОДЕЛЮВАННЯ ПРОЦЕСІВ ТА МАШИН МЕТОДИЧНІ ВКАЗІВКИ ДЛЯ ВСІХ ВИДІВ РОБІТ З ДИСЦИПЛІНИ ЧИСЕЛЬНІ МЕТОДИ АНАЛІЗУ ОБЛАДНАННЯ І ПРОЦЕСІВ ОМД /MATLAB/

(Для студентів усіх форм навчання спеціальності 131 «Прикладна механіка» Спеціалізація: Комп'ютерне моделювання та проектування процесів і машин)

Краматорськ 2019