



НАУЧНАЯ БИБЛИОТЕКА

В.В. Рыбин

МОДЕЛИРОВАНИЕ НЕСТАЦИОНАРНЫХ
НЕПРЕРЫВНО-ДИСКРЕТНЫХ СИСТЕМ
УПРАВЛЕНИЯ СПЕКТРАЛЬНЫМ МЕТОДОМ
В СИСТЕМАХ КОМПЬЮТЕРНОЙ МАТЕМАТИКИ

Издательство МАИ

В.В. РЫБИН

**МОДЕЛИРОВАНИЕ НЕСТАЦИОНАРНЫХ
НЕПРЕРЫВНО-ДИСКРЕТНЫХ СИСТЕМ
УПРАВЛЕНИЯ СПЕКТРАЛЬНЫМ МЕТОДОМ
В СИСТЕМАХ КОМПЬЮТЕРНОЙ МАТЕМАТИКИ**

Москва
Издательство МАИ
2011

ББК 22.18

Р 93

Р 93 **В.В. Рыбин**

Моделирование нестационарных непрерывно-дискретных систем управления спектральным методом в системах компьютерной математики. — М.: Изд-во МАИ, 2011. — 220 с.: ил.
ISBN 978-5-4316-0005-0

Монография содержит результаты научных исследований, выполненных автором на кафедре “Математическая кибернетика” Московского авиационного института (государственного технического университета). Она посвящена актуальной проблеме моделирования нестационарных непрерывно-дискретных систем управления спектральным методом в системах компьютерной математики. В ней изложены основы спектрального метода анализа нестационарных линейных непрерывно-дискретных систем управления. Рассмотрена программная реализация спектрального метода в виде пакетов расширения систем компьютерной математики и визуального моделирования. Применение этих пакетов продемонстрировано на примерах анализа линейных непрерывно-дискретных систем управления летательными аппаратами. Она будет полезна студентам старших курсов и аспирантам технических вузов и университетов, а также инженерам, интересующимся современными методами описания, анализа и моделирования в СКМ и СВМ задач теории управления.

Рецензенты:

д-р физ.-мат. наук, проф. *В.И. Киреев*;

заслуженный деят. науки РФ, д-р физ.-мат. наук, проф.

В.В. Формалев

ISBN 978-5-4316-0005-0

© Московский авиационный институт
(государственный технический
университет), 2011

© Рыбин В.В., 2011

ОГЛАВЛЕНИЕ

Предисловие	7
1. Описание линейных непрерывно-дискретных систем управления в спектральной области на отрезке $[0, t]$	11
1.1. Основные понятия и определения	11
1.1.1. Описание детерминированных сигналов	11
1.1.2. Описание случайных сигналов	18
1.1.3. Описание линейных непрерывных, дискрет- ных и непрерывно-дискретных систем управления . . .	20
1.2. Спектральные алгоритмы вычисления ДНПФ элементарных звеньев непрерывно-дискретных систем	25
1.3. Основные свойства НСХ и НПФ непрерывно-дис- cretных сигналов и систем	34
1.4. Спектральные алгоритмы вычисления ДНПФ ти- повых звеньев непрерывно-дискретных систем	45
1.5. Спектральные алгоритмы определения характе- ристик выходных сигналов линейных непрерывно-диск- ретных систем управления при детерминированных и случайных воздействиях	53
1. Базисные системы функций на отрезке $[0, t]$	68
2.1. Системы непрерывных и дискретных полиномов	68
2.1.1. Система непрерывных полиномов Гегенбауэра . .	68
2.1.2. Система дискретных полиномов Хана—Ге- гебауэра	74
2.1.3. Система дискретных полиномов Кравчука	80
2.2. Системы непрерывных и дискретных функций Уолша и Хаара	81

2.3. Системы непрерывных и дискретных комплексных экспоненциальных и тригонометрических функций	84
2.4. Системы непрерывных и дискретных вейвлет-функций	85
3. Пакеты расширения прикладных программ спектрального метода для СКМ и СВМ	87
3.1. Пакет прикладных программ спектрального метода MLSY_SM	87
3.1.1. Примеры разработки программных модулей пакета MLSY_SM элементарных операций спектрального метода	88
3.1.2. Примеры разработки программных модулей пакета MLSY_SM элементарных вейвлет-операций	97
3.2. Пакет расширения Spektr_SM+Simulink+Matlab	110
3.2.1. Краткая характеристика системы математического визуального моделирования Simulink	110
3.2.2. Библиотека программных блоков пакета расширения Spektr_SM+Simulink+Matlab	115
3.2.3. Особенности применения пакета Spektr_SM в системе Simulink для анализа систем управления при детерминированных и случайных воздействиях	119
3.3. Пакет расширения Spektr_SM+VisSim+Mathcad	122
3.3.1. Краткая характеристика системы математического визуального моделирования VisSim	122
3.3.2. Библиотека программных блоков пакета расширения Spektr_SM+VisSim+Mathcad	125
3.3.3. Особенности применения пакета Spektr_SM в системе VisSim для анализа систем управления при детерминированных и случайных воздействиях	128
4. Примеры расчета нестационарных линейных систем управления спектральным методом в системах компьютерной математики	130

.1. Примеры выполнения элементарных операций спектрального метода в СКМ Mathcad в биортонорированных вейвлет-базисах	130
.2. Пример анализа и параметрического синтеза системы управления самонаводящейся ракеты в СКМ Mathcad	134
4.2.1. Математическая модель продольного канала управления и задачи ее анализа	134
4.2.2. Спектральный расчет непрерывной системы управления в СКМ Mathcad с применением пакета расширения MLSY_SM	139
4.2.3. Спектральный расчет непрерывно-дискретной системы управления в СКМ Mathcad с применением пакета расширения MLSY_SM	144
4.3. Примеры анализа и параметрического синтеза системы управления в СКМ Matlab с применением пакета расширения Spektr_SM	148
4.3.1. Пример анализа бокового канала системы управления ЛА посадки на Луну	148
4.3.2. Пример анализа продольного канала системы управления ЛА посадки на Марс	155
4.3.3. Пример анализа и параметрического синтеза системы управления самонаводящейся ракеты . . .	165
4.4. Пример анализа системы управления (делитель) в СВМ VisSim с применением пакета расширения Spektr_SM	168
4.4.1. Математическая модель делителя и задачи ее анализа	169
4.4.2. Формирование визуальной модели непрерывной системы управления и решение основной задачи ее анализа при детерминированном и случайном воздействии	170
4.4.3. Формирование визуальной модели непрерывно-дискретной системы управления и решение основной задачи ее анализа при детерминированном воздействии	175

<i>Приложения</i>	177
<i>Приложение 1.</i> Основы вейвлет-анализа сигналов	177
<i>Приложение 2.</i> Вычисление НСХ в базисе классических ортогональных полиномов	203
<i>Приложение 3.</i> Описание идентификаторов и процедур элементарных операций спектрального метода	209
Библиографический список	216