2019年度 制御工学 I 第14回資料

第 4 章：フィードバック制御系の特性

4.1 感度特性

キーワード： 感度，感度関数

学習目標：フィードバック制御系における感度関数について理解する。

1

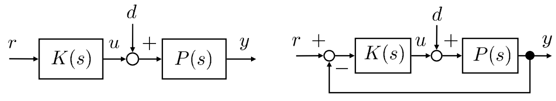
4 フィードバック制御系の特性
4.1 感度特性

パラメータの変化に対する感度

フィードバック vs フィードフォワード

外乱なし $(d = 0)$

制御対象（1 次系） $P(s) = \dfrac{A}{\tau s + 1}$　　コントローラ（ゲイン） $K(s) = K$



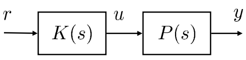
(a) フィードフォワード制御系　　(b) フィードバック制御系

図 4.1 フィードフォワード制御系とフィードバック制御系

2

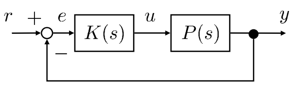
$r \to y$ への伝達関数

フィードフォワード



$$y(s) = P(s)K(s)r(s) = \frac{A}{\tau s + 1} \cdot K \cdot r(s) = \underline{\frac{AK}{\tau s + 1} r(s)}$$

フィードバック



$$\begin{cases} y(s) = P(s)K(s)e(s) \\ e(s) = r(s) - y(s) \end{cases}$$

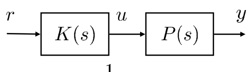
$$(1 + P(s)K(s))\,y(s) = P(s)K(s)r(s)$$

$$y(s) = \frac{P(s)K(s)}{1 + P(s)K(s)} r(s) = \underline{\frac{AK}{\tau s + 1 + AK} r(s)}$$

（閉ループ伝達関数）

3

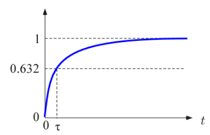
フィードフォワード



ゲイン $K = \dfrac{1}{A}$ とすると

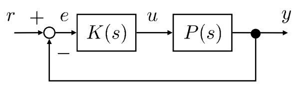
$$y(s) = \frac{AK}{\tau s + 1} r(s) = \frac{1}{\tau s + 1} r(s)$$

ステップ応答



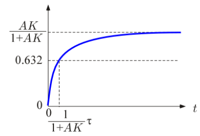
$y(t) \approx r(t)$　$(t \to \infty)$

フィードバック



$$y(s) = \frac{AK}{\tau s + 1 + AK} r(s)$$

ステップ応答



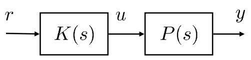
ゲイン $K \to \infty$ とすると

$$\frac{AK}{\tau s + 1 + AK} \approx \frac{AK}{AK} = 1$$

（A や τ に関係ない）

4

フィードフォワード



ゲイン $K = \dfrac{1}{A}$ とすると

$$y(s) = \frac{AK}{\tau s + 1} r(s) = \frac{1}{\tau s + 1} r(s)$$

$y(t) \approx r(t)$　$(t \to \infty)$

$\tilde{A} = 1.4A$（特性変動）

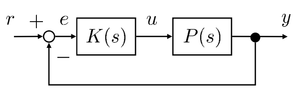
40 % 変化

$$\tilde{y}(s) = \frac{\tilde{A}K}{\tau s + 1} r(s) = \frac{1.4}{\tau s + 1} r(s)$$

$\tilde{y}(t) \approx 1.4r(t)$

$(1.4y(t))$

フィードバック



$$y(s) = \frac{AK}{\tau s + 1 + AK} r(s)$$

ゲイン $K \to \infty$ とすると

$$\frac{AK}{\tau s + 1 + AK} \approx \frac{AK}{AK} = 1$$

（A や τ に関係ない）

$\therefore$　$y(t) \approx r(t)$

特性変動による影響の抑制

5

［ 例 4.1 ］

$$P(s) = \frac{A}{\tau s + 1},\ K(s) = K$$

$\tau = 1,\ A = 5$

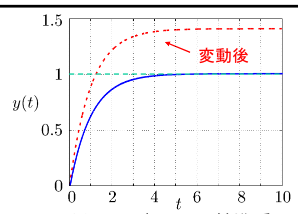
とすると $P(s) = \dfrac{5}{s + 1}$

特性変化　$A \to \tilde{A} = 7$

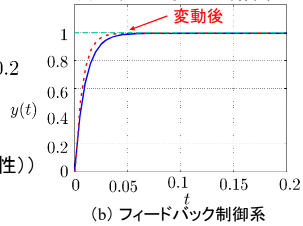
フィードフォワード: $K = \dfrac{1}{A} = 0.2$

フィードバック: $K = 20$

（$t = 0.05$で収束，安定化（速応性））



(a) フィードフォワード制御系



(b) フィードバック制御系

6

感度

制御対象: $P(s) \to \tilde{P}(s)$ と変化

$r \to y$ への閉ループ伝達関数　$T(s) = \dfrac{P(s)K(s)}{1+P(s)K(s)} \to \tilde{T}(s)$

へと変化

相対的な変動率

$$\Delta_P(s) = \frac{P(s)-\tilde{P}(s)}{\tilde{P}(s)} \qquad \Delta_T(s) = \frac{T(s)-\tilde{T}(s)}{\tilde{T}(s)}$$

$$\Delta_T(s) = \frac{\dfrac{PK}{1+PK} - \dfrac{\tilde{P}K}{1+\tilde{P}K}}{\dfrac{\tilde{P}K}{1+\tilde{P}K}} = \frac{PK(1+\tilde{P}K) - \tilde{P}K(1+PK)}{\tilde{P}K(1+PK)}$$

$$\Delta_P(s)$$

$$= \frac{\boxed{(P-\tilde{P})}\cancel{K}}{\boxed{\tilde{P}}\cancel{K}(1+PK)} = \frac{1}{1+P(s)K(s)}\Delta_P(s)$$

7

$$\Delta_T(s) = \frac{1}{1+P(s)K(s)}\Delta_P(s)$$

閉ループ系の変動が $\dfrac{1}{1+P(s)K(s)}$ 倍になって

閉ループ系に影響する

$K(s)$ のゲイン大 $\to$ 低感度

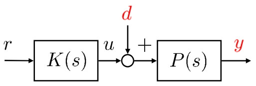
感度関数　$S(s) = \dfrac{1}{1+P(s)K(s)}$

8

外乱に対する感度（目標値 $r=0$）

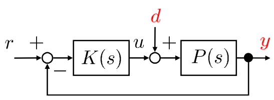
フィードフォワード

$$y(s) = P(s)d(s)$$



フィードバック

$$y(s) = \frac{P(s)}{1+P(s)K(s)}d(s)$$



$S(s) = \dfrac{1}{1+P(s)K(s)}$　だけ低減

外乱の影響の抑制

9

第 4 章：フィードバック制御系の特性

4.1 感度特性

キーワード： 感度, 感度関数

学習目標： フィードバック制御系における感度関数について理解する。

10