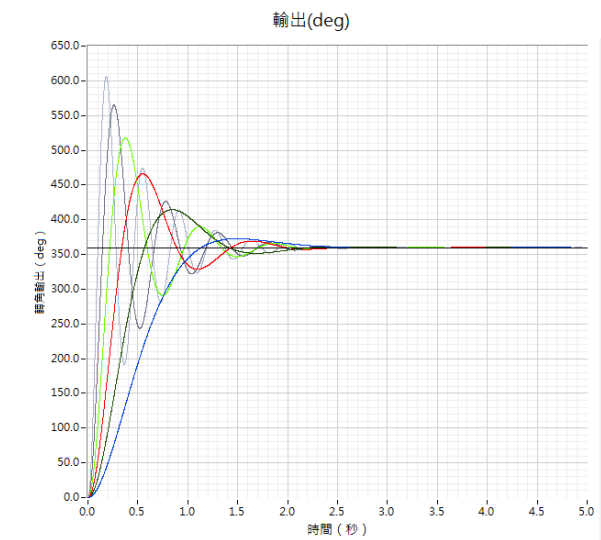


實驗六 直流伺服馬達之轉角控制_PID 控制器

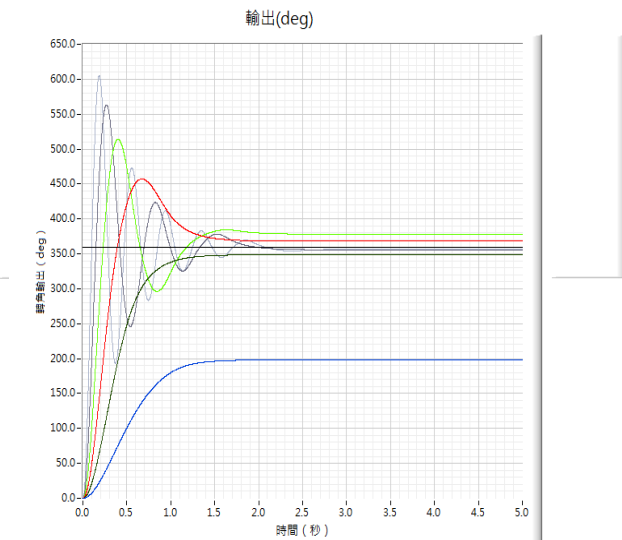
一、實驗記錄

將實驗四 馬達參數實驗所得到之 A、K 與 Dead Zone 值代入本實驗之電腦模擬，並將飽合模擬之開關打開。使用 S_轉角控制_PID 之程式作電腦模擬，使用 M_轉角控制_PID 之程式實際控制馬達，將兩者所得到之結果作比較。

1. 比例控制器：輸入轉角 360 度，首先將 Zone 之模擬開關關閉。當 $K_i = 0$ ， $K_d = 0$ ， K_p 分別為 0.05、0.1、0.2、0.4、0.8、1.6 時，將馬達轉角輸出之電腦模擬結果繪於圖一。再將 Dead Zone 之模擬開關打開，當 $K_i = 0$ ， $K_d = 0$ ， K_p 分別為 0.05、0.1、0.2、0.4、0.8、1.6 時，將馬達轉角輸出之電腦模擬結果繪於圖二。並將兩者轉角輸出之上升時間及超越量填於表一，若為過阻尼，超越量填入 0。



圖一

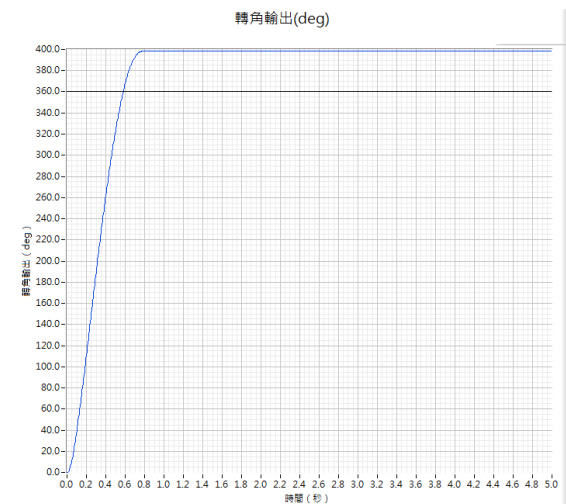


圖二

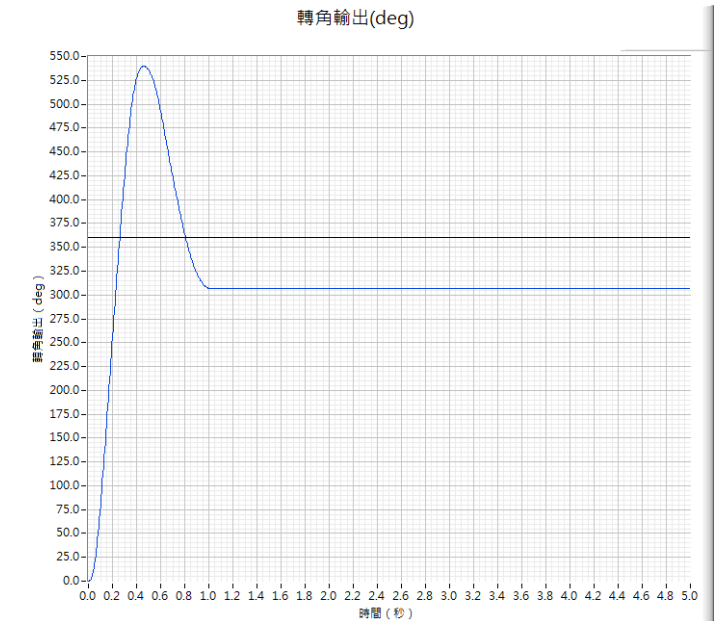
	$K_p=0.05$	$K_p=0.1$	$K_p=0.2$	$K_p=0.4$	$K_p=0.8$	$K_p=1.6$
上升時間	0.72	0.35	0.22	0.14	0.1	0.06
超越量	2.7%	16.6%	33.3%	50%	58.3%	69.4%

表一 比例控制器

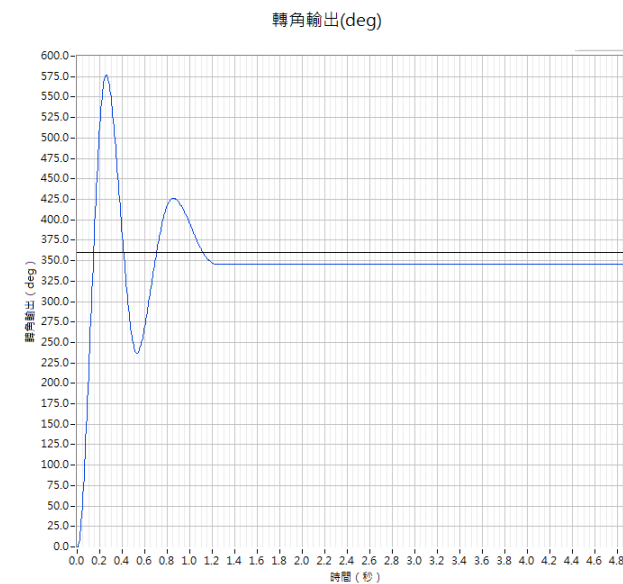
2. 比例控制器：輸入轉角 360 度，實際控制馬達。當 $K_i = 0$ ， $K_d = 0$ ， K_p 分別為 0.2、0.4、0.8、1.6 時，將馬達轉角輸出之結果分別繪於圖三、四、五、六。



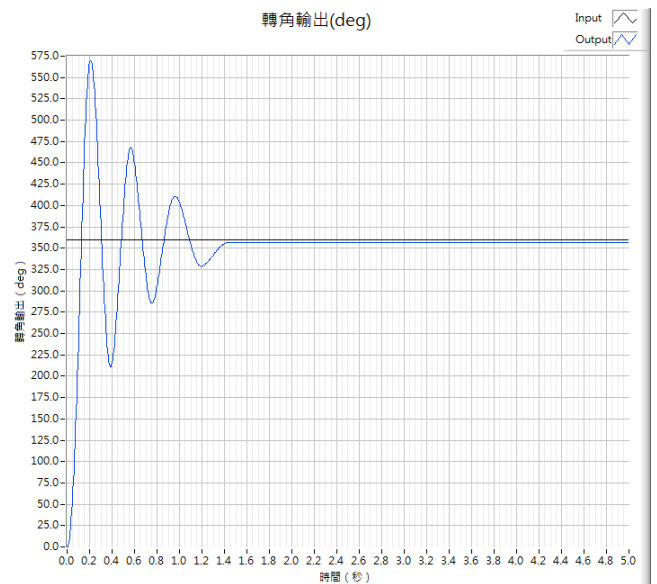
圖三



圖四



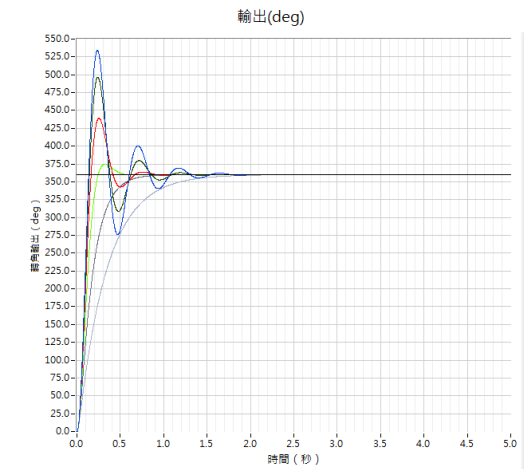
圖五



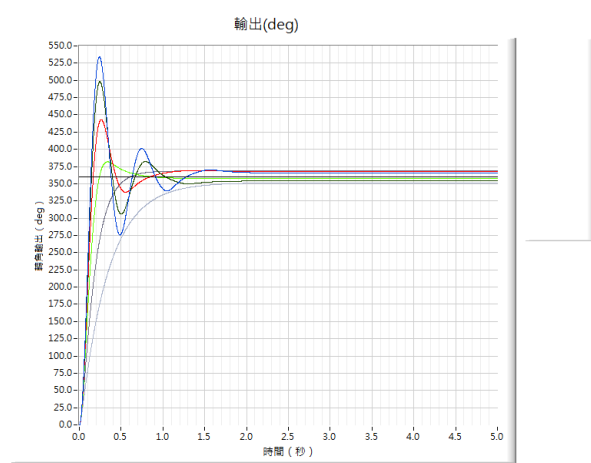
圖六

3. PD 控制器：輸入轉角 360 度，首先將 Dead Zone 之模擬開關關閉。當 $K_i = 0$ ， $K_p = 1$ ， K_d 分別為 0.01、0.02、0.04、0.08、0.16、0.32 時，將馬達轉角輸出之電腦模擬結果繪

於圖七。再將 Dead Zone 之模擬開關打開，當 $K_i = 0$ ， $K_p = 1$ ， K_d 分別為 0.01、0.02、0.04、0.08、0.16、0.32 時，將馬達轉角輸出之電腦模擬結果繪於圖八。並將兩者轉角輸出之上升時間及超越量填於表二，若為過阻尼，超越量填入 0。



圖七



圖八

	$K_d=0.01$	$K_d=0.02$	$K_d=0.04$	$K_d=0.08$	$K_d=0.16$	$K_d=0.32$
上升時間	0.9	0.95	1	1.2	0.34	0.72
超越量	47.2%	37.5%	22.2%	4.16%	0%	0%

表二 PD 控制器

4. PD 控制器：輸入轉角 360 度，實際控制馬達。當 $K_i = 0$ ， $K_p = 1$ ， K_d 分別為 0.02、0.04、0.08、0.16 時，將馬達轉角輸出之結果分別繪於圖九、十、十一、十二。

圖九

圖十

圖十一

圖十二

5. PID 控制器：輸入轉角 360 度，首先將 Dead Zone 之模擬開關關閉。當 $K_p = 1$ ， $K_d = 0.1$ ， K_i 分別為 0.05、0.1、0.2、0.4、0.8、1.6 時，將馬達轉角輸出之電腦模擬結果繪於圖十三。再將 Dead Zone 之模擬開關打開，當 $K_p = 1$ ， $K_d = 0.1$ ， K_i 分別為 0.05、0.1、0.2、0.4、0.8、1.6 時，將馬達轉角輸出之電腦模擬結果繪於圖十四。並將兩者轉角輸出之上升時間及超越量填於表三，若為過阻尼，超越量填入 0。

圖十三

圖十四

	Ki=0.05	Ki=0.1	Ki=0.2	Ki=0.4	Ki=0.8	Ki=1.6
上升時間						
超越量						

表三 PID 控制器

6. PID 控制器：輸入轉角 360 度，實際控制馬達。當 $K_p = 1$ ， $K_d = 0.1$ ， K_i 分別為 0.1、0.2、0.4、0.8 時，將馬達轉角輸出之結果分別繪於圖十五、十六、十七、十八。

圖十五

圖十六

圖十七

圖十八

7. PID 控制器：輸入轉角 360 度，實際控制馬達。，調整控制器參數 K_p 、 K_i 、 K_d ，執行電腦模擬與馬達實控，使得上升時間在 0.1 秒以內，穩定時間在 0.2 秒以內，將結果之輸出圖形分別繪於圖十九及二十，結果之控制器參數填入表四。若不能達到題目的要求，則填入最好的結果。

圖十三

圖十四

	Kp	Ki	Kd
電腦模擬			
馬達實控			

表四

二、問題

1. K_p 值的大小對實際的馬達轉角控制有何影響？比例控制器 ($K_i=0$ 、 $K_d=0$) 有何缺點？
2. K_d 值的大小對實際的馬達轉角控制有何影響？PD 控制器 ($K_i=0$) 有何缺點？
3. K_i 值的大小對實際的馬達轉角控制有何影響？
4. Dead Zone 會對馬達的轉角控制有何影響？
5. 比較電腦模擬與馬達實控的結果，兩者有何相似之處或不同點？