

CONTRIBUȚIA CONTROLERELOR ACORDATE ÎN SISTEME DE CONTROL CU REACȚII MULTIPLE LA MODELUL OBIECTULUI CU INERȚIE DE ORDINUL TREI ȘI FAZĂ NEMINIMALĂ

B. IZVOREANU și IRINA COJUHARI

În această lucrare se propune un algoritm de acordare a controlerelor liniare P, PI, PID în sisteme de control cu reacții multiple. Obiectul controlat constă din două subprocese care sunt descrise prin modele dinamice cu inerție (de ordinul întâi și doi) și fază neminimală. Controlerele din conturul interior și din cel exterior se acordează folosind metoda gradului de stabilitate maximal. În conturul interior se utilizează controlere P și PI, în exteriorul conturului se utilizează controlere P, PI, PID.