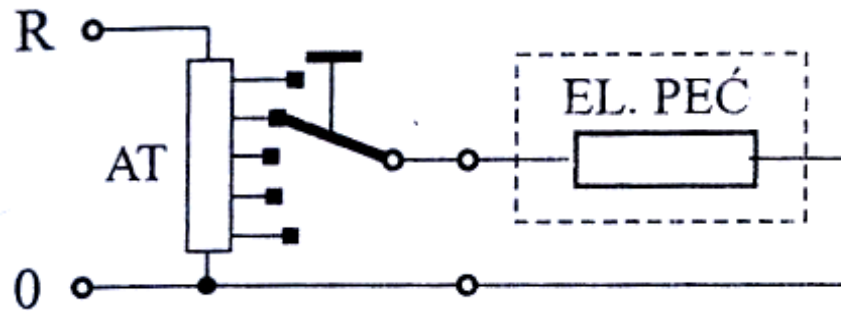


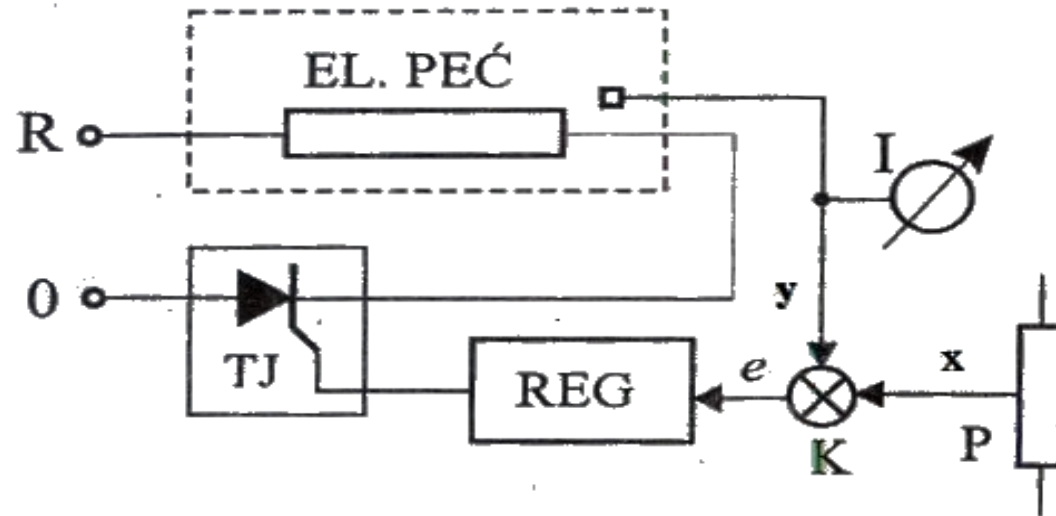
Аутоматска регулација

Системи вођења



Управљачки систем

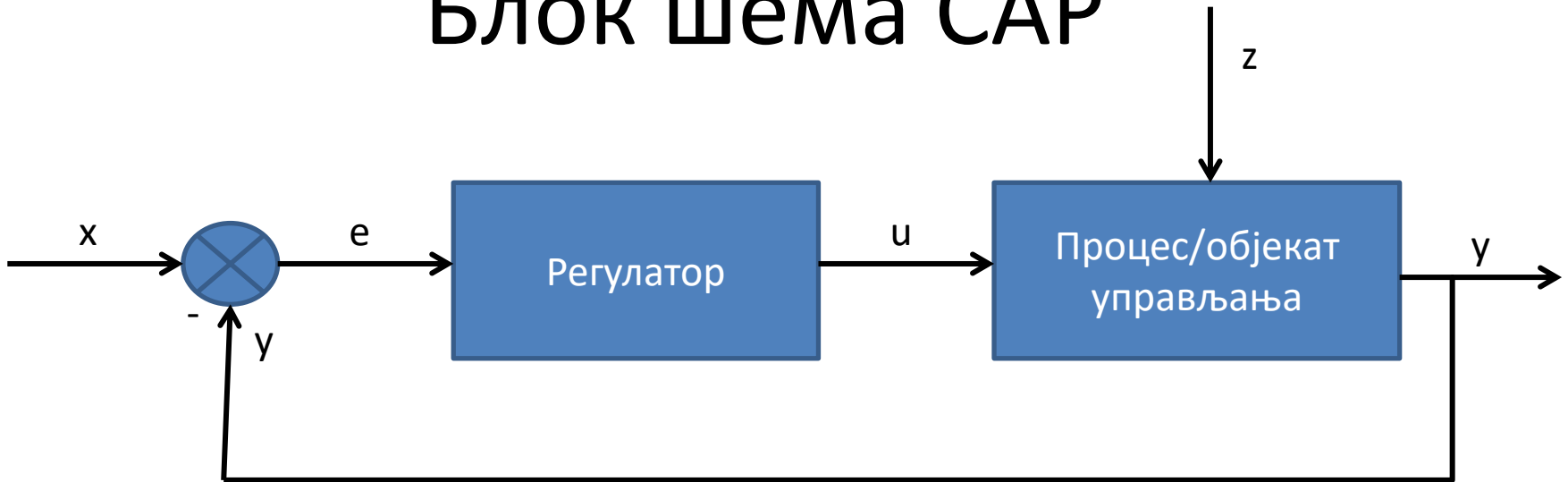
Регулациони систем



CAP

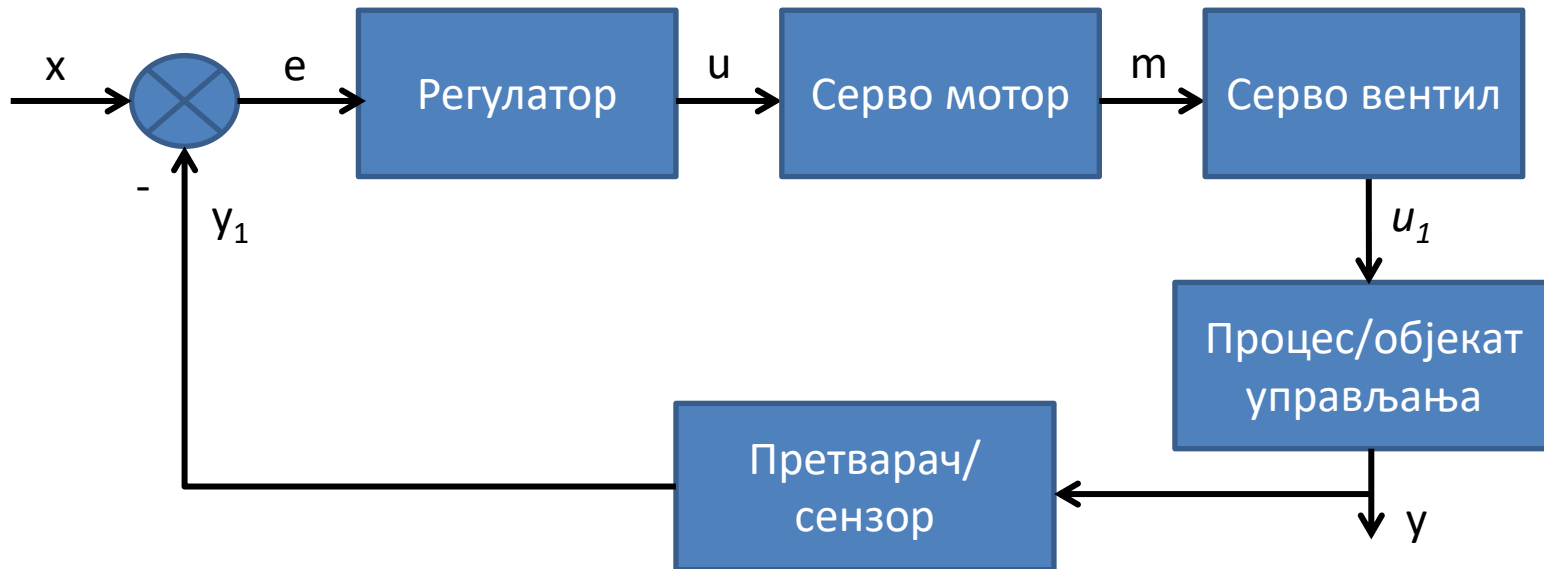
- Основна карактеристика система аутоматске регулације?
 - Повратна спрега
- Основна карактеристика САУ?
 - Недостатак повратне спреге

Блок шема САР



- x – улазна или задана величина
- e – грешка/регулационо одступање
– $e = x - y$
- u – регулирајућа величина
- y – регулисана величина
- z – поремећај

Блок шема САР



- x – задана величина
- e – регулационо одступање
- u – регулирајућа величина
- m – посредна регулирајућа величина
- u_1 – извршна регулирајућа величина
- y – регулисана величина
- y_1 – мјерни сигнал регулисане величине

Величине

- Већина величина се преноси електронским, хидрауличким или механичким путем тако да обично представљају напон, притисак или помјерај.
- Примјети да регулирајућа величина која је задана вјероватно није иста стварној регулирајућој величини која је послата систему. Исто важи и за сензор.
 - Послиједица је неотклоњивих сметњи и поремећаја.

Улога регулатора

- Кључна компонента регулације.
- Ради на основу грешке:
 - разлика излазне и задате вриједности.
- На излазу даје регулирајућу величину којом процес регулације доводи на задану величину.
- Компаратор = детектор грешке.
- Детектор грешке + регулатор = регулациони механизам
- У неким подјелама компаратор је дио регулатора.