Trierer Systemtechnik

Uwe Zimmermann Harald Ortwig

Regelungstechnik I

für Ingenieure und Praktiker (2. Auflage)



Trierer Systemtechnik

Uwe Zimmermann, Harald Ortwig

Regelungstechnik I

für Ingenieure und Praktiker (2. Auflage)

Shaker Verlag Düren 2020

Bibliografische Information der Deutschen Nationalbibliothek

Die Deutsche Nationalbibliothek verzeichnet diese Publikation in der Deutschen Nationalbibliografie; detaillierte bibliografische Daten sind im Internet über http://dnb.d-nb.de abrufbar.

Copyright Shaker Verlag 2020

Alle Rechte, auch das des auszugsweisen Nachdruckes, der auszugsweisen oder vollständigen Wiedergabe, der Speicherung in Datenverarbeitungsanlagen und der Übersetzung, vorbehalten.

Printed in Germany.

ISBN 978-3-8440-7669-1 ISSN 2190-6076

Shaker Verlag GmbH • Am Langen Graben 15a • 52353 Düren Telefon: 02421/99 0 11 - 0 • Telefax: 02421/99 0 11 - 9

Internet: www.shaker.de • E-Mail: info@shaker.de

Vorwort

Vorwort Das vorliegende Buch ist aus dem bewährten Umdruck zur Vorlesung "Regelungstechnik I" im Fachbereich Maschinenbau der Fachhochschule Trier entstanden. Aus der Weiterentwicklung und Diversifizierung der Studiengänge resultierte der Wunsch, den Studenten über das gewohnte Skriptmaterial hinaus eine neu strukturierte, professionelle und gut verständliche Arbeitsunterlage zur Verfügung zu stellen. Das Buch enthält in kompakter Form wesentliche Grundlagen zum Übertragungsverhalten von Regelkreisgliedern, Regelstrecken und Regeleinrichtungen und geht darauf aufbauend detailliert auf die Modellbildung, die Reglereinstellung sowie die Stabilität von Regelkreisen ein.

Der in der Vorlesung "Regelungstechnik I" dargebotene Stoff wird voll umfänglich behandelt, insofern erübrigt sich eine Vorlesungsmitschrift, so dass die Inhalte konzentrierter aufgenommen werden können. Zur Übung und Vertiefung der Inhalte wird jedes Kapitel durch Aufgabenstellungen ergänzt, die das selbständige Wiederholen des Stoffes sowie die Prüfungsvorbereitung ermöglichen. Darüber hinaus eignet sich das Buch auch zur Wiederholung bzw. zum Selbststudium und richtet sich daher ganz allgemein an Hochschulstudenten der Natur- und Ingenieurwissenschaften sowie verwandter Fächer, aber auch an Praktiker im Berufsleben. Es schafft das grundlegende Verständnis sowie das Basiswissen, welches der praktisch tätige Ingenieur zur Bewältigung seiner täglich anfallenden Aufgaben benötigt.

Für die zweite Auflage wurde das Buch umfangreich überarbeitet und verbessert. Dabei wurde darauf geachtet, Fachbegriffe und Formelzeichen nach der Norm DIN IEC 60050-351 zu verwenden und englische Fachausdrücke aus der Norm zu übernehmen.

Trier, im Oktober 2020

Prof. Dr.-Ing. Uwe Zimmermann, B.E. Studium des Maschinenbau an der RWTH Aachen und in den USA, Promotion am Institut für Regelungstechnik. Industrietätigkeit im Bereich Regelung schnelllaufender Grossdieselmotoren. Seit 1995 Professor für Mess- und Regelungstechnik an der Hochschule Trier.

Prof. Dr.-Ing. Harald Ortwig Studium des Maschinenbau an der RWTH Aachen, Promotion am Institut für hydraulische und pneumatische Antriebe und Steuerungen. Industrietätigkeit im Bereich Mobilhydraulik. Seit 1993 Professor für Fluidtechnik (Hydraulik und Pneumatik) an der Hochschule Trier.

Regelungstechnik I Prof. Dr. Ortwig Prof. Dr. Zimmermann

Inhaltsverzeichnis

1	Einl	eitung		1
	1.1	Regelu	ng und Steuerung (closed-loop control and open-loop control)	1
	1.2	Wirkur	ngsplan (functional diagram)	3
	1.3	Beispie	ele für Regelungen	7
		1.3.1	Raumtemperaturregelung	7
		1.3.2	Außentemperaturgeführte Vorlauftemperaturregelung	11
		1.3.3	Kesseltemperaturregelung	12
		1.3.4	Wasserstandsregelung mit Schwimmerregler	13
		1.3.5	Druckregelung mit einem Druckminderventil	14
		1.3.6	Kraftregelung eines Hydropuls-Systems	15
	1.4	Die Ste	euerung von Größen	16
	1.5	Übung	saufgaben	22
2	Übe	rtragun	gsverhalten	29
	2.1	Allgen	neines	29
	2.2	Beharr	ungsverhalten von Übertragungsgliedern	31
	2.3	Dynan	nisches Verhalten von linearen Übertragungsgliedern	36
		2.3.1	Proportionalglied oder P-Glied (Proportionalelement or P-element)	37
		2.3.2	$Verz\"{o}gerungsglied\ erster\ Ordnung\ oder\ P-T_1-Glied\ (firstorder\ lag\ element)$	40
		2.3.3	Integrierendes Glied oder I-Glied (integral element)	45
		2.3.4	$Differenzierendes\ Glied\ oder\ D\text{-}Glied\ und\ D\text{-}T_1\text{-}Glied\ (derivative\ element})$	48
		2.3.5	Totzeitglied oder T_t -Glied (dead-time element) $\ \ldots \ \ldots \ \ldots \ \ldots$	52
		2.3.6	$Verz\"{o}gerungsglied\ 2.\ Ordnung\ oder\ P-T_2-Glied\ (second-order\ lag\ element)$	54
	2.4	Freque	nzgang	59
	2.5	Freque	nzgänge wichtiger linearer Übertragungsglieder	63
		2.5.1	P-Glied (proportional element)	63
		2.5.2	I-Glied (integral element)	64
		2.5.3	D-Glied (derivative element)	64
		2.5.4	PI-Glied (proportional plus integral element)	64

		2.5.5	PD-Glied (proportional plus derivative element)	65
		2.5.6	PID-Glied (proportional plus integral plus derivative element)	65
		2.5.7	P-T ₁ -Glied	66
		2.5.8	P-T ₂ -Glied	66
		2.5.9	T_t -Glied	66
	2.6	Experi	mentelle Bestimmung des Frequenzganges	67
	2.7	Freque	enzgang zusammengeschalteter Übertragungsglieder	69
	2.8	Darste	llung von Frequenzgängen in Ortskurven	74
	2.9	Darste	llung von Frequenzgängen im Bode-Diagramm	75
	2.10	Ortsku	rven und Bode-Diagramme wichtiger Übertragungsglieder	78
		2.10.1	P-Glied	78
		2.10.2	I-Glied	79
		2.10.3	D-Glied	82
		2.10.4	PI-Glied	84
		2.10.5	PD-Glied	87
		2.10.6	PID-Glied	90
		2.10.7	P-T ₁ -Glied	94
		2.10.8	P-T ₂ -Glied	97
		2.10.9	T_t -Glied	104
		2.10.10	$0D\text{-}T_1\text{-}Glied$	106
		2.10.1	1 Zusammenfassung	107
	2.11	Übung	saufgaben	112
3	Rege	elstreck	en (controlled systems)	145
	3.1	Allgen	neines	145
	3.2	Statisc	hes Verhalten von Strecken mit Ausgleich	146
	3.3	Dynan	nisches Verhalten von Strecken mit Ausgleich	147
		3.3.1	Allgemeines	147
		3.3.2	P-T ₀ -Strecke	148
		3.3.3	P-T ₁ -Strecke	148
		3.3.4	P-T ₂ -Strecke	150
		3.3.5	T _t -Strecke	150
		3.3.6	P-T ₁ T _t -Strecke	151
		3.3.7	Dynamisches Verhalten nichtschwingungsfähiger P-T _k -Strecken	152
	3.4	Dynam	nisches Verhalten von Strecken ohne Ausgleich	155
		3.4.1	Allgemeines	155
		3.4.2	Die I-T ₀ -Strecke	155
		3.4.3	Die I-T ₁ -Strecke	156
		3.4.4	Die I-T ₂ -Strecke	157
		3.4.5	$Dynamisches \ Verhalten \ nichtschwingungsfähiger \ I-T_k-Strecken \ \ . \ \ . \ \ . \ \ .$	158
	3.5	Übung	saufgaben	160

Regelungstechnik I

Prof. Dr. Ortwig Prof. Dr. Zimmermann

4	Steti	ige Regeleinrichtungen	171
	4.1	Allgemeines	171
	4.2	Die P-Regeleinrichtung	172
	4.3	Die I-Regeleinrichtung	178
	4.4	Die PI-Regeleinrichtung	182
	4.5	Die PD-Regeleinrichtung	185
	4.6	Die PID-Regeleinrichtung	188
	4.7	Übungsaufgaben	191
5	Mod	lellbildung	205
	5.1	Allgemeines	205
	5.2	Antriebswelle mit Reibung	206
	5.3	Elastisch gekoppelte Massen	208
	5.4	Lagegeregelter Gleichstromservoantrieb	211
	5.5	Drehzahlregelung eines Dieselmotors	212
	5.6	Übungsaufgaben	216
6	Reg	lereinstellung	219
	6.1	Allgemeines	219
	6.2	Führungs- und Störverhalten von Regelkreisen	219
		6.2.1 Allgemeines	219
		6.2.2 Das Übertragungsverhalten realer und idealer Regelkreise	221
		6.2.3 Statisches Übertragungsverhalten von Regelkreisen	222
		6.2.3.1 Regelkreis mit P-Regler und Strecke mit Ausgleich	222
		6.2.3.2 Regelkreis mit P-Regler und Strecke ohne Ausgleich	225
		6.2.4 Dynamisches Verhalten von Regelkreisen mit Totzeitstrecken	226
		6.2.4.1 P-Regler mit P-T _t -Strecke	226
		6.2.4.2 I-Regler und P-T _t -Strecke	231
		6.2.4.3 P-Regler und P-T ₁ T _t -Strecke	233
	6.3	Einstellregeln	235
		6.3.1 Allgemeines	235
		6.3.2 Kenngrößen des Regelkreises	236
		6.3.3 Reglereinstellung nach den Kenngrößen der Streckensprungantwort	238
		6.3.4 Reglereinstellung nach einem Schwingversuch	246
	6.4	Übungsaufgaben	249
7	Stab	oilität	257
	7.1	Definition der Stabilität (stability)	257
	7.2	Algebraische Stabilitätskriterien	258

7.3	Nyquist-Kriterium	266
7.4	Amplituden- und Phasenreserve (gain- and phase margin)	275
7.5	Übungsaufgaben	2.79

Prof. Dr. Ortwig Regelungstechnik I

Abbildungsverzeichnis

1.1	Handregelung einer Raumtemperatur	2
1.2	Automatische Raumtemperaturregelung	2
1.3	Steuerung einer Raumtemperatur	3
1.4	Elemente eines Wirkungsplanes	4
1.5	Wirkungsplan eines Regelkreises	6
1.6	Wirkungsplan eines vereinfachten Regelkreises	6
1.7	Thermostatisches Heizkörperventil	7
1.8	Raumtemperatur nach Änderung der Sonneneinstrahlung	9
1.9	Raumtemperaturregelung mit thermostatischem Heizkörperventil	9
1.10	Wirkungsplan der Raumtemperaturregelung	10
1.11	Außentemperaturgeführte Vorlauftemperaturregelung	12
1.12	Heizkurve einer Außentemperaturgeführten Vorlauftemperaturregelung	12
1.13	Schematische Darstellung einer Kesseltemperaturregelung	13
1.14	Wasserstandsregelung mit Schwimmerregler	14
1.15	Vereinfachte Darstellung eines Druckminderventils	15
1.16	Kraftregelung	16
1.17	Wirkungsplan der Raumtemperatur-Steuerung	17
1.18	Wirkungspläne von Steuerung und Regelung	17
1.19	Zulufttemperatursteuerung	18
1.20	Zulufttemperaturregelung	18
1.21	Schützsteuerung eines Drehstrommotors	19
1.22	Lageregelung eines Maschinenschlittens	20
1.23	Lagesteuerung eines Maschinenschlittens	20
1.24	Pumpe und Rohrleitungsnetz	22
1.25	Anlagenschema einer Klimaanlage	23
1.26	Wirkungsplan der außentemperaturgeführten Vorlauftemperaturregelung	24
1.27	Wirkungsplan einer Wasserstandsregelung	24
1.28	Wirkung der Größen \dot{V}_a und \dot{V}_e auf den Block "Behälter"	25

1.29	Wirkungsplan der Zulufttemperatur-Regelung	25
1.30	Wirkungsplan der Zulufttemperatur-Steuerung	26
1.31	Druckregelung	26
1.32	Regelung der Raumtemperatur	27
2.1	Wirkungsplan eines Regelkreises	30
2.2	Blockdarstellung eines Übertragungsgliedes	30
2.3	Stellventil und Blockdarstellung eines Stellventils	30
2.4	Kennlinienfeld eines Stellventils	31
2.5	Kennlinienfeld eines Lufterhitzers	32
2.6	Statisches Verhalten linearer Übertragungsglieder mit einer und mit zwei Eingangsgrößen	33
2.7	Linearisierung der Kennlinie eines nichtlinearen Übertragungsgliedes	34
2.8	Ermittlung der Proportionalbeiwerte aus dem Kennlinienfeld des Ventils	35
2.9	Sprungfunktion und Sprungantwort eines einfachen Übertragungsgliedes	36
2.10	Sinusförmige Anregung und sinusförmige Antwortfunktion eines linearen Übertragungsgliedes	37
2.11	Sprungantwort des Übertragungsgliedes Ventil	38
2.12	Sprungantwort des P-Gliedes	39
2.13	Proportionalglieder Hebel und Spannungsteiler	39
2.14	Blocksymbol des P-Gliedes	40
2.15	Druckbehälter mit Drossel	40
2.16	Zeitverlauf des Behälterdrucks	41
2.17	Sprungantwort des P-T ₁ -Gliedes	42
2.18	Blocksymbol des P-T $_1$ -Gliedes	43
2.19	Schematische Darstellung eines elektrischen Durchlauferhitzers	44
2.20	Schaltung eines RC-Gliedes	45
2.21	Flüssigkeitsbehälter als I-Glied	45
2.22	Sprungantwort des Flüssigkeitsstandes im Behälter	46
2.23	Sprungantwort des I-Gliedes	47
2.24	Blockdarstellung des I-Gliedes	47
2.25	Kondensator als I-Glied	47
2.26	Elektrisches D-Glied mit Verzögerung 1. Ordnung (D- T_1 -Glied)	48
2.27	Sprungantwort des elektrischen D-T ₁ -Gliedes	49
2.28	$Anstiegs antwort\ eines\ elektrischen\ D-T_1-Gliedes \qquad . \ . \ . \ . \ . \ . \ . \ . \ . \ .$	50
2.29	Sprungantwort des D - T_1 -Gliedes	51
2.30	$Blocksymbol\ des\ D\text{-}T_1\text{-}Gliedes\ .\ .\ .\ .\ .\ .$	51
2.31	Sprungantwort des D-Gliedes	52
2.32	Blockdarstellung des D-Gliedes	52

2.33	Mischwassertemperaturstrecke	53
2.34	Sprungantwort der Mischwassertemperaturstrecke	53
2.35	Sprungantwort des Totzeitgliedes	54
2.36	Blocksymbol des Totzeitgliedes	54
2.37	Sprungantwort eines ungedämpften P-T ₂ -Gliedes	57
2.38	Sprungantworten von gedämpften P-T2-Gliedern mit $0 < \vartheta < 1$	57
2.39	Sprungantworten von gedämpften P-T2-Gliedern mit $\vartheta \ge 1$	58
2.40	Blocksymbol von gedämpften P-T2-Gliedern mit $\vartheta \ge 1$	58
2.41	Zeiger in der komplexen Zahlenebene	60
2.42	Frequenzgang als Zeiger in der komplexen Zahlenebene	62
2.43	Eingangs- und Ausgangssignal eines linearen Systems	68
2.44	Zusammenschaltung von Übertragungsgliedern	69
2.45	Reihenschaltung von Übertragungsgliedern	70
2.46	Parallelschaltung von Übertragungsgliedern	70
2.47	Kreisschaltung / Rückkopplung von Übertragungsgliedern	71
2.48	Vereinfachter Wirkungsplan	72
2.49	Wirkungsplan eines Regelkreises	73
2.50	Ortskurve eines Frequenzganges	75
2.51	Bode-Diagramm	76
2.52	Bode-Diagramm des P-Gliedes	78
2.53	Ortskurve des P-Gliedes	79
2.54	Bode-Diagramm des I-Gliedes	81
2.55	Ortskurve des I-Gliedes	81
2.56	Bode-Diagramm des D-Gliedes	83
2.57	Ortskurve des D-Gliedes	83
2.58	Bode-Diagramm des PI-Gliedes	86
2.59	Ortskurve des PI-Gliedes	87
2.60	Bode-Diagramm des PD-Gliedes	89
2.61	Ortskurve des PD-Gliedes	90
2.62	Bode-Diagramm des PID-Gliedes	93
2.63	Ortskurve des PID-Gliedes	93
2.64	Bode-Diagramm des P-T ₁ -Gliedes	96
2.65	Ortskurve des P-T ₁ -Gliedes	96
2.66	Bode-Diagramm schwingungsfähiger P-T ₂ -Glieder	99
2.67	Ortskurve schwingungsfähiger P-T ₂ -Glieder	100
2.68	Bode-Diagramm eines P-T ₂ -Gliedes mit dem Dämpfungsgrad Null	101
2.69	Ortskurve eines P-T ₂ -Gliedes mit dem Dämpfungsgrad Null	102
	Bode-Diagramm eines P-T ₂ -Gliedes mit $\vartheta \ge 1$	103

2.71	Ortskurve zweier P-T ₁ -Glieder und des daraus zusammengesetzten P-T ₂ -Gliedes	103
2.72	$Bode\text{-}Diagramm \ eines \ T_t\text{-}Gliedes \qquad . \ . \ . \ . \ . \ . \ . \ . \ . \ .$	105
2.73	Ortskurve eines $T_t\text{-}Gliedes$	105
2.74	Ortskurve eines D-T ₁ -Gliedes	106
2.75	$Bode\text{-Diagramm eines D-T}_1\text{-Gliedes} \ . \ . \ . \ . \ . \ . \ . \ . \ . \ $	107
2.76	Kennlinienfeld $\dot{V} = f(p_V, H)$	112
2.77	Sprungantwort eines Thermoelements	113
2.78	Sprungantwort eines Thermoelements bei einer Änderung der Temperatur von	114
2.70	60°C auf 25°C	114
	Ein- und Ausgangsgrößenverlaufs eines Übertragungsgliedes	115
	Ein- und Ausgangsgrößenverlauf eines Übertragungsgliedes	116
	Ein- und Ausgangsgrößenverlauf eines Übertragungsgliedes	118
	Amplituden- und Phasengang eines P-T ₁ -Gliedes	119
	Vorwärtsglied und Rückführglied	121
	Wirkungsplan eines Regelkreises	122
	Kennlinienfeld $\dot{V} = f(p_V, H)$ - Lösung	123
	Kennlinienfeld $\dot{V} = f(p_V, H=20\mathrm{mm})$	125
	Lösung-Sprungantwort eines Thermoelements	126
2.88	Sprungantwort eines Thermoelements bei einer Änderung der Temperatur von 60°C auf 25°C	127
2.89	Ausgangsgröße eines Übertragungsgliedes	128
	Ausgangsgrößenverlauf des D-Gliedes	130
	Ein- und Ausgangsgrößenverlauf eines P-T _t -Gliedes	131
	Amplituden- und Phasengang eines P-T ₁ -Gliedes	133
	Gemessene und angezeigte Temperatur bei 100 Hz	136
	Gemessene und angezeigte Temperatur	137
	Ortskurve eines Temperaturfühlers	138
2.96	Amplituden- und Phasengang eines P-T ₁ -Gliedes	139
	Amplituden- und Phasengang eines P-T ₁ -T _t -Gliedes	141
	Ortskurve des P-T ₁ -T _t -Gliedes	142
	Übertragungsverhalten des Regelkreises	143
	Bestimmung des Gesamtfrequenzgangs	144
3.1	Wirkungsplan eines Regelkreises	145
3.2	Kennlinienfeld eines gasbeheizten Ofens	147
3.3	Sprungantwort der P-Strecke	148
3.4	Sprungantwort der P-T ₁ -Strecke	149
3.5	Sprungantwort der T _t -Strecke	151
3.6	Wirkungsplan der P-T ₁ T _t -Strecke	151

3.7	Sprungantwort der P-T ₁ T _t -Strecke	152
3.8	Wirkungsplan einer nicht schwingungsfähigen $P-T_k$ -Strecke	152
3.9	$Sprungantworten\ von\ P-T_k-Strecken\ \dots$	153
3.10	Bestimmung von T_e und T_b aus der Sprungantwort $\ \ldots \ \ldots \ \ldots \ \ldots$	154
3.11	Sprungantwort einer I-Strecke	156
3.12	Wirkungsplan der I-T ₁ -Strecke	157
3.13	Sprungantwort der I- T_1 -Strecke	157
3.14	Wirkungsplan einer I-T ₂ -Strecke	158
3.15	Sprungantworten von I-T ₂ -Strecken	158
3.16	Ermittlung der Verzugszeit T_e	159
3.17	Raumtemperatur-Kennlinie	160
3.18	Sprungantwort einer Raumtemperatur	161
3.19	Sprungantworten von Strecken höherer Ordnung	162
3.20	Linearisierung einer Kennlinie	164
3.21	Bestimmung von Streckenkennwerten	166
3.22	Wirkungsplan einer Wasserstandsregelung	167
3.23	Wirkungsplan einer Zulufttemperaturregelung	168
3.24	Ortskurve eines Frequenzganges	170
4.1	Einteilung von Reglern	
4.2	Kennlinie eines Thermostaten	173
4.3		174
4.4	Lage des Sollwertes in der Mitte des Proportionalbereiches	
4.5		175
4.6	Regelgrößenverlauf nach einer Störgrößenänderung (Sollwert liegt in der Mitte des Proportionalbereichs)	176
4.7	Regelgrößenverlauf nach einer Störgrößenänderung (Sollwert liegt am rechten	170
4.7	Rand des Proportionalbereichs)	177
4.8	Änderung des Proportionalbereichs bei verschiedenen Lagen des Sollwertes	178
4.9	Blockdarstellung der P-Reglers	178
4.10	Schematische Darstellung einer Temperaturregelung mit I-Regler	179
4.11	Wirkungsplan des I-Reglers	180
4.12	Kennlinie des I-Reglers	180
4.13	Sprungantworten der I-Regeleinrichtung	181
4.14	Störsprungantwort eines Regelkreises mit I-Regler	182
4.15	Wirkungsplan eines PI-Reglers	183
4.16	Sprungantwort des PI-Reglers	184
4.17	Blocksymbol des PI-Reglers	184
4.18	Wirkungsplan eines PD-Reglers	185

4.19	Sprungantwort des PD-Reglers	186
4.20	Anstiegsantwort des PD-Reglers	187
4.21	Wirkungsplan der PID-Regeleinrichtung	188
4.22	Sprungantwort der PID-Regeleinrichtung	189
4.23	Blocksymbol eines PID-Reglers	190
4.24	Wasserstandsregelung	191
4.25	Sprungantwort eines PI-Temperaturreglers	193
4.26	Kennlinie des Wasserstandsregelung	194
4.27	Kennlinie der Raumtemperaturregelung	197
4.28	Kennlinie der Raumtemperaturregelung bei 18 °C	198
4.29	Kennlinie der Raumtemperaturregelung bei 60 % Ventilhub	199
4.30	Kennlinie der Raumtemperaturregelung bei $X_P = 4K$	200
	Ermittlung der Reglerkennwerte	
5.1	Entwurf eines Wirkungsplanes einer reibungsbehafteten Antriebswelle	
5.2	Wirkungsplan einer reibungsbehafteten Antriebswelle	
5.3	Vereinfachter Wirkungsplan einer reibungsbehafteten Antriebswelle	
5.4	Wirkungsplan einer Antriebswelle mit Reibung	208
5.5	Motor und Bremse (elastisch gekoppelt)	209
5.6	Wirkungsplan des Systems Motor und Bremse (elastisch gekoppelt) $\ \ldots \ \ldots$	210
5.7	Wirkungsplan eines linearen, elastisch gekoppelten Zweimassenschwingers $\ \ldots \ .$	210
5.8	$Wirkung splan\ eines\ lage geregelten\ Gleich stromservoantriebes\ \dots\dots\dots\dots$	212
5.9	Mitteldruckkennfeld	214
5.10	Wirkungsplan eines drehzahlgeregelten Dieselmotors	214
5.11	Wirkungsplan eines drehzahlgeregelten Dieselmotors (lineare Dynamik)	215
5.12	Fahrzeug und Anhänger mit Auflaufbremse	216
5.13	Hinweis zum Wirkungsplan eines Fahrzeuges und Anhänger mit Auflaufbremse .	216
5.14	Wirkungsplan eines Fahrzeuges und Anhänger mit Auflaufbremse	217
6.1	Wirkungsplan eines Regelkreises	
6.2	Führungs- und Störsprungantwort eines idealen Regelkreises	
6.3	Führungs- und Störsprungantwort eines realen Regelkreises	
6.4	Änderung der bleibenden Sollwertabweichung	
6.5	Störsprungantwort eines Regelkreises mit P-Regler	
6.6	Aufgeschnittener Regelkreis	
6.7	Führungssprungantwort eines Regelkreises mit P-Regler	
6.8	Wirkungsplan eines Regelkreises mit P-Regler und I- T_n -Strecke $\dots \dots \dots$	
6.9	Störsprungantwort eines Regelkreises mit P-Regler und I-T_n-Strecke $\ .\ .\ .\ .\ .$.	226
6.10	Schüttgutregelung	227

Regelungstechnik I

Prof. Dr. Ortwig Prof. Dr. Zimmermann

6.11	Wirkungsplan eines Regelkreises mit Totzeitstrecke	228
6.12	Störsprungantwort eines Regelkreises mit Totzeit (Stabilitätsgrenzfall)	229
6.13	Störsprungantwort eines Regelkreises mit Totzeit (Instabilität)	230
6.14	Wirkungsplan eines Regelkreises mit I-Regler und Totzeitstrecke	231
6.15	Störsprungantwort eines Regelkreises mit I-Regler und Totzeitstrecke	232
6.16	Wirkungsplan eines Regelkreises mit P-Regler und P- T_1T_t -Strecke	233
6.17	Kreisverstärkung als Funktion des Schwierigkeitsgrades	234
6.18	Führungssprungantwort eines Regelkreises	236
6.19	Störsprungantwort eines Regelkreises	237
6.20	Führungs- und Störsprungantwort mit schwingendem Regelgrößenverlauf	240
6.21	Führungs- und Störsprungantwort mit aperiodischem Regelgrößenverlauf	240
6.22	Sprungantwort einer Regelstrecke	241
6.23	Regelgrößenverlauf; P-Regler mit unterschiedlichen Proportionalbeiwerten	242
6.24	Regelgrößenverlauf; I-Regler mit unterschiedlichen Integrierbeiwerten	243
6.25	Regelgrößenverlauf; Störverhalten; Überschwingen; PI-Regler	244
6.26	Regelgrößenverlauf; Störverhalten mit Überschwingen und PID-Regler; Störverhalten mit aperiodischem Regelgrößenverlauf mit PID-Regler	245
6.27	Regelgrößenverlauf; Störverhalten mit aperiodischem Regelgrößenverlauf Vergleich P-, PI- und PID-Regler	245
6.28	Regelgrößenverlauf; Führungsverhalten mit aperiodischem Regelgrößenverlauf Vergleich P-, PI- und PID-Regler	246
6.29	Regelgrößenverlauf; Führungsverhalten mit Überschwingen; Vergleich P-, PI- und PID-Regler	247
6.30	Störsprungantwort des Regelkreises mit PI- und PID-Regler	250
6.31	Kennlinie des P-Reglers mit Drehpunkt $y_0 = 40\%$ und $y_0 = 80\%$	254
6.32	Störsprungantwort des Regelkreises mit P-Regler	255
6.33	Störsprungantwort des Regelkreises mit PI- und PID-Regler	255
7.1	Monotone und oszillatorische Instabilität	
7.2	Sprungantworten eines P-T ₂ -Gliedes	261
7.3	Wurzeln der charakteristischen Gleichung in der komplexen Zahlenebene	263
7.4	Wirkungsplan eines Regelkreises mit Totzeit	
7.5	Sprungantworten des Regelkreises mit Totzeit	267
7.6	Ortskurven des aufgeschnittenen Regelkreises mit Totzeit	269
7.7	Wirkungsplan eines Regelkreises mit PID-Regler und P- T_2 -Strecke	269
7.8	Ortskurven des aufgeschnittenen Regelkreises mit P- T_2 -Strecke $\dots \dots \dots$	270
7.9	Ortskurven des aufgeschnittenen Regelkreises mit P-T ₂ -Strecke beim kritischen	
	Punkt -1	270
	Bodediagramm des aufgeschnittenen Regelkreises mit P-T ₂ -Strecke	271
7.11	Wirkungsplan eines Regelkreises mit einer P-T ₃ -Strecke	272

7.12	Ortskurven des aufgeschnittenen Regelkreises mit P-T ₃ -Strecke	273
7.13	Ortskurven des aufgeschnittenen Regelkreises mit P-T ₃ -Strecke beim kritischen	
	Punkt -1	273
7.14	Bodediagramm des aufgeschnittenen Regelkreises mit P-T $_3$ -Strecke $\ldots \ldots$	274
7.15	Amplituden- und Phasenreserve eines stabilen Regelkreises	276
7.16	Amplituden- und Phasenreserve eines instabilen Regelkreises	277
7.17	Ortskurvendarstellung der Amplituden- und Phasenreserve	278
7.18	Ortskurvendarstellung der Amplituden- und Phasenreserve	281
7.19	Ortskurvendarstellung der Amplituden- und Phasenreserve	283
7.20	Ortskurvendarstellung der Amplituden- und Phasenreserve	284
7.21	Ortskurvendarstellung der Amplituden- und Phasenreserve	286
7.22	Bode-Diagramm	288

Regelungstechnik I Prof. Dr. Ortwig
Prof. Dr. Zimmermann

Formelzeichen

Name	englische Bezeichnung	DIN IEC	Formelzeichen
		60050-351-2014-09	
Abweichung im Beharrungszustand	steady state deviation	351-45-38	Δx_{∞}
Amplitudengang des aufgeschnittenen Regelkreises	gain response; amplitude response	351-45-41	$ G_0 $
Anfangswert der Eingangsgröße	initial value of the input	351-45-27	U_0
Anregelzeit	control rise time	351-45-38	T_{cr}
Anschwingzeit	step response time	351-45-27	T_{Sr}
Aufgabengröße		351-44-07	b
Ausgangsgröße	output variable	351-45-27	Λ
Ausgleichszeit	equivalent time constant; balancing time	351-45-34	T_{b}
Ausregelzeit	control settling time	351-45-38	T_{cs}
Beharrungszustand - Werte der Regelgröße vor und nach dem Sprung	steady state values of the controlled variable	351-45-38	X_0, X_∞
Beharrungszustand - Werte der Sprungantwort vor und nach dem Sprung	steady state values before and after application of the step	351-45-34	V_0,V_∞
Betragsreserve	gain margin	351-45-41	G_m
Bildvariable der Laplace-Transformation	complex variable of the Laplace tramsform	351-50-02	S
Dämpfungsgrad	damping ratio	351-45-19	в
Differenzierbeiwert	derivative action coefficient	351-50-13	K_D
Durchtrittskreisfrequenz	gain crossover angular frequency	351-45-41	ω_c
Eingangsgröße	input variable	351-45-27	п
Einheitssprungfunktion	unit step function Heavyside function	351-45-21	3
Einschwingzeit	settling time	351-45-27	T_{S}
Frequenzgang des aufgeschnittenen Regelkreises	frequency response	351-45-41	G_0
Führungsgröße	reference value	351-47-06	W

g im Behartungszustand steady state deviation 351-45-38 wert integral action coefficient 351-50-10 mitegral action time 351-50-10 nz angular frequency 351-45-41 tt reset time 351-45-41 des aufgeschnittenen phase response 351-45-41 s phase response 351-45-41 ittkreisfrequenz phase response 351-45-41 s phase response 351-45-41 ittkreisfrequenz phase response 351-45-41 ittkreisfrequenz phase response 351-45-41 s control factor 351-45-41 nnz control factor 351-44-01 nnz control factor 351-44-01 nnz control factor 351-48-02 der Eingangsgröße step height of the controlling element 351-48-02 der Eingangsgröße step height of the input variation 351-48-02 stech der Eingangsgröße desired value 351-48-02 eich dead-time 351-48-02	Name	englische Bezeichnung	DIN IEC	Formelzeichen
nd steady state deviation 351-45-38 integral action coefficient 351-50-10 integral action time 351-50-11 angular frequency 351-45-41 phase response 351-45-41 phase erossover angular frequency 351-45-41 phase crossover angular frequency 351-45-41 control factor 351-45-41 control factor 351-45-41 control factor 351-45-31 control factor 351-45-31 detector variable 351-45-38 desired value 351-48-01 step height of the input variation 351-48-02 desired value 351-48-02 desired value 351-48-02 specified tolerance limit 351-45-27 dead-time 351-45-27 dead-time 351-45-27 dead-time 351-45-27 dead-time 351-45-27)	60050-351-2014-09	
integral action coefficient 351-50-09 integral action time 351-50-10 angular frequency 351-45-41 reset time 351-45-41 phase response 351-45-41 phase response 351-45-41 phase rossover angular frequency 351-45-41 phase crossover angular frequency 351-45-41 proportional action coefficient 351-45-41 controlled variable 351-45-01 controlled variable 351-46-08 controlled variable 351-48-01 step height of the input variation 351-48-02 desired value 351-48-02 desired value 351-48-02 desired value 351-48-02 specified tolerance limit 351-45-27 dead-time 351-45-27 dead-time 351-45-27 dead-time 351-45-27 input transform 351-45-27 from the steady-state value) 351-45-27 en input transform 351-45-02 time constant 351-45-02 enuivalent dead times	Abweichung im Beharrungszustand	steady state deviation	351-45-38	Δx_{∞}
integral action time angular frequency reset time phase response phase response phase angular frequency phase response sortiol factor control factor control factor controlled variable controlled variable step height of the input variation feedback variable step height of the input variation desired value manipulated variable step height of the input variation desired value manipulated variable specified tolerance limit dead-time specified tolerance limit specified tolerance limit dead-time input transform specified tolerance limit specified toleran	Integrierbeiwert I-Beiwert	integral action coefficient	351-50-09	K_I
angular frequency 351-45-41 reset time 351-45-41 phase response 351-45-41 phase margin 351-45-41 phase angular frequency 351-45-41 phase crossover angular frequency 351-45-41 phase crossover angular frequency 351-45-41 phase crossover angular frequency 351-45-41 control factor 351-46-08 control factor 351-46-08 controlled variable 351-48-01 step height of the input variation 351-48-02 desired value 351-48-02 manipulated variable 351-48-02 specified tolerance limit 351-48-02 dead-time 351-48-02 e output transform 351-48-02 input transform 351-48-02 input transform 351-48-02 input transform 351-48-02 e input transform 351-48-02 input transform 351-48-02 input transform 351-48-02 input transform 351-48-02 input	Integrierzeit	integral action time	351-50-10	$T_I = \frac{1}{K_I}$
phase response 351-50-11 phase margin 351-45-41 phase crossover angular frequency 351-45-41 proportional action coefficient 351-45-41 proportional action coefficient 351-46-01 control factor 351-46-08 controlled variable 351-46-08 controlled variable 351-48-01 feedback variable 351-48-02 step height of the input variation 351-45-27 desired value 351-48-02 disturbance variable 351-48-02 disturbance variable 351-48-02 dead-time 351-48-02 dead-time 351-48-02 input transform 351-48-02 input transform 351-48-02 from the steady-state value) 351-45-37 from the steady-state value) 351-45-38 time constant 351-45-38 time constant 351-45-34 contivalent dead times 351-45-34 controlled variable 351-45-34 controlled variable 351-45-34 controlled variable 351-45-34 controlled variable 351-45-37 controlled variable 351-45-38 controlled variable 351-45-34 controlled variable 351-45-31 controlled variable 351-45-31	Kreisfrequenz	angular frequency	351-45-41	00
phase response 351-45-41 phase margin 351-45-41 phase crossover angular frequency 351-45-41 proportional action coefficient 351-45-41 error variable 351-44-01 control factor 351-44-01 controlled variable 351-45-38 controlled variable 351-48-01 step height of the input variation 351-48-02 step height of the input variation 351-45-27 desired value 351-48-02 manipulated variable 351-48-02 specified tolerance limit 351-48-02 dead-time 351-48-02 dead-time 351-48-02 input transform 351-45-27 from the steady-state value) 351-45-02 from the steady-state value) 351-45-03 time constant 351-45-03 equivalent dead times 351-45-03	Nachstellzeit	reset time	351-50-11	$T_n o T_i$
phase margin 351-45-41 phase crossover angular frequency 351-45-41 proportional action coefficient 351-46-08 cront ariable 351-46-08 crontrol factor 351-46-08 crontrol factor 351-46-08 crontrol factor 351-48-01 crontrolled variable 351-48-02 feedback variable 351-48-02 desired value 351-48-02 desired value 351-48-02 desired value 351-48-02 desired value 351-48-02 dead-time 351-45-27 dead-time 351-45-27 dead-time 351-45-27 dead-time 351-45-02 sgröße input transform 351-48-02 gy vom overshoot (maximum transient deviation 351-45-37 from the steady-state value 351-50-03 time constant 51-45-34 time constant 51-45-34 transform 51-45-34 time constant 51-45-34 time constant 51-45-34 transform 51-45-34 transform 100-45-34 transform 100-45-	Phasengang des aufgeschnittenen Regelkreises	phase response	351-45-41	ϕ_0
phase crossover angular frequency 351-45-41 proportional action coefficient 351-50-11 error variable 351-44-01 control factor 351-46-08 control factor 351-46-08 controlled variable 351-48-01 feedback variable 351-48-02 step height of the input variation 351-48-02 desired value 351-48-02 manipulated variable 351-48-02 disturbance variable 351-48-02 specified tolerance limit 351-48-02 dead-time 351-45-27 specified tolerance limit 351-45-27 dead-time 351-45-27 specified tolerance limit 351-45-27 dead-time 351-45-27 specified tolerance limit 351-45-27 dead-time 351-45-27 specified tolerance limit 351-45-02 <	Phasenreserve	phase margin	351-45-41	ϕ_m
proportional action coefficient 351-50-11 error variable 351-44-01 control factor 351-46-08 controlled variable 351-48-01 feedback variable 351-48-02 step height of the input variation 351-48-02 desired value 351-48-02 manipulated variable 351-48-02 specified tolerance limit 351-48-02 dead-time 351-45-27 dead-time 351-48-02 input transform 351-48-02 input transform 351-45-27 overshoot (maximum transient deviation 351-48-02 from the steady-state value) 351-45-00 from the steady-state value) 351-45-00 time constant 351-50-03 time constant 351-50-03	Phasenschnittkreisfrequenz	phase crossover angular frequency	351-45-41	ω_{π}
error variable 351-44-01 control factor 351-46-08 controlled variable 351-45-38 coutput variable of the controlling element 351-48-01 feedback variable 351-48-02 step height of the input variation 351-48-02 desired value 351-48-02 manipulated variable 351-48-02 edacturbance variable 351-48-02 specified tolerance limit 351-48-02 coutput transform 351-48-02 input transform 351-48-02 input transform 351-48-02 covershoot (maximum transient deviation 351-48-02 from the steady-state value) 351-48-02 from the steady-state value) 351-45-27 from the steady-state value) 351-45-03 time constant 351-45-03	Proportionalbeiwert	proportional action coefficient	351-50-11	K_P
control factor 351-46-08 controlled variable 351-45-38 output variable of the controlling element 351-48-01 feedback variable 351-48-02 step height of the input variation 351-45-27 desired value 351-48-02 manipulated variable 351-48-02 disturbance variable 351-48-02 edad-time 351-45-27 coutput transform 351-48-02 input transform 351-48-02 input transform 351-48-02 covershoot (maximum transient deviation 351-45-27 from the steady-state value) 351-45-27 from the steady-state value) 351-45-03 time constant 351-50-03 equivalent dead times 351-45-38	Regeldifferenz	error variable	351-44-01	в
controlled variable 351-45-38 output variable of the controlling element 351-48-01 feedback variable 351-48-02 step height of the input variation 351-45-27 desired value 351-45-38 manipulated variable 351-48-02 specified tolerance limit 351-48-02 specified tolerance limit 351-45-27 dead-time 351-45-27 output transform 351-48-02 input transform 351-48-02 input transform 351-48-02 input transform 351-48-02 trom the steady-state value) 351-48-02 from the steady-state value) 351-45-27 time constant 351-50-03 equivalent dead times 351-45-34	Regelfaktor	control factor	351-46-08	R
feedback variable 351-48-01 step height of the input variation 351-48-02 desired value 351-45-27 manipulated variable 351-45-27 disturbance variable 351-48-02 specified tolerance limit 351-48-02 specified tolerance limit 351-48-02 coutput transform 351-48-02 input transform 351-48-02 covershoot (maximum transient deviation 351-48-02 from the steady-state value) 351-45-27 from the steady-state value) 351-45-38 time constant 351-50-03 equivalent dead times 351-45-34	Regelgröße	controlled variable	351-45-38	\boldsymbol{x}
feedback variable 351-48-02 step height of the input variation 351-45-27 desired value 351-45-38 manipulated variable 351-48-02 disturbance variable 351-48-02 specified tolerance limit 351-48-02 dead-time 351-45-27 output transform 351-48-02 input transform 351-48-02 overshoot (maximum transient deviation 351-45-27 from the steady-state value) 351-45-38 time constant 351-50-03 equivalent dead times 351-45-34	Reglerausgangsgröße	output variable of the controlling element	351-48-01	m
step height of the input variation 351-45-27 desired value 351-45-38 manipulated variable 351-48-02 disturbance variable 351-48-02 specified tolerance limit 351-48-02 dead-time 351-45-27 output transform 351-48-02 input transform 351-48-02 overshoot (maximum transient deviation 351-48-02 from the steady-state value) 351-45-27 time constant 351-45-38 equivalent dead times 351-45-38	Rückführgröße	feedback variable	351-48-02	r
desired value 351-45-38 manipulated variable 351-48-02 disturbance variable 351-48-02 specified tolerance limit 351-45-27 dead-time 351-45-27 output transform 351-50-02 input transform 351-48-02 overshoot (maximum transient deviation from the steady-state value) 351-45-27 from the steady-state value) 351-45-38 time constant 351-50-03 equivalent dead times 351-45-34	Sprunghöhe der Eingangsgröße	step height of the input variation	351-45-27	U_{S}
manipulated variable 351-48-02 disturbance variable 351-48-02 specified tolerance limit 351-45-27 dead-time 351-45-27 output transform 351-48-02 input transform 351-48-02 overshoot (maximum transient deviation from the steady-state value) 351-45-27 from the steady-state value) 351-45-38 time constant 351-50-03 equivalent dead times 351-45-34	Sollwert	desired value	351-45-38	X_d
disturbance variable 351-48-02 specified tolerance limit 351-45-27 dead-time 351-45-27 output transform 351-46-02 input transform 351-48-02 overshoot (maximum transient deviation 351-45-27 from the steady-state value 351-45-38 time constant 351-50-03 equivalent dead times 351-45-34	Stellgröße	manipulated variable	351-48-02	у
specified tolerance limit 351-45-27 dead-time 351-45-27 output transform 351-48-02 input transform 351-48-02 overshoot (maximum transient deviation from the steady-state value) 351-45-27 from the steady-state value) 351-45-38 time constant 351-50-03 equivalent dead times 351-45-34	Störgröße	disturbance variable	351-48-02	2
dead-time 351-45-27 coutput transform 351-50-02 input transform 351-48-02 overshoot (maximum transient deviation from the steady-state value) 351-45-27 from the steady-state value) 351-45-37 time constant 351-50-03 equivalent dead times 351-45-34	Toleranzbereich	specified tolerance limit	351-45-27	$2 \cdot \Delta v_s$
t output transform 351-50-02 input transform 351-48-02 overshoot (maximum transient deviation from the steady-state value) 351-45-27 time constant time constant equivalent dead times 351-45-38	Totzeit	dead-time	351-45-27	T_t
input transform 351-48-02 overshoot (maximum transient deviation 351-45-27 from the steady-state value) 351-45-38 time constant 351-50-03	Transformierte der Ausgangsgröße	output transform	351-50-02	$V\left(s\right)$
overshoot (maximum transient deviation 351-45-27 from the steady-state value) 351-45-38 time constant 351-50-03 equivalent dead times 351-45-34	Transformierte der Eingangsgröße	input transform	351-48-02	$U\left(s\right)$
overshoot (maximum transient deviation 351-45-27 from the steady-state value) 351-45-38 time constant 351-50-03 solutions 351-45-34	Überschwingweite (größte			
wert) from the steady-state value) 351-45-38 gszeit / Zeitkonstant time constant 351-50-03 source equivalent dead times 351-45-34	vorübergehende Abweichung vom	overshoot (maximum transient deviation	351-45-27	ν_m
gszeit / Zeitkonstant	Beharrungswert)	from the steady-state value)	351-45-38	
equivalent dead times 351-45-34	Verzögerungszeit / Zeitkonstante	time constant	351-50-03	T_1
	Verzugszeit	equivalent dead times	351-45-34	T_e

Prof. Dr. Ortwig Prof. Dr. Zimmermann

Name	englische Bezeichnung	DIN IEC	Formelzeichen
		60050-351-2014-09	
Abweichung im Beharrungszustand	steady state deviation	351-45-38	Δx_{∞}
Vorhaltzeit	rate time	351-50-16	$T_{\nu} \to T_D$
Vorhaltverstärkung	derivative action gain	351-50-18	a
Zeitkonstante, Verzögerungszeit	time constant	351-45-32	2
Zielgröße	command variable	351-44-01	О
Zustandsgleichung	state equation	351-41-08	$\overrightarrow{x} = f(\overrightarrow{x}(t), \overrightarrow{u}(t))$
Zustandsgröße	state variable	351-41-08	x(t)