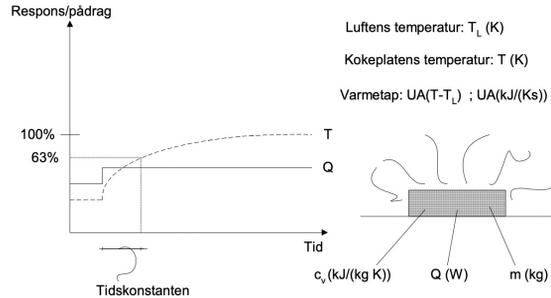


Øving 6

- (a) Finn et uttrykk for tidskonstanten τ for kokeplata (som funksjon av variable som U, A, T_L, T, Q, c_v, m (NB ikke la deg lure her!)).
- (b) Hva er verdien av tidskonstanten, gitt følgende data: $m=1\text{kg}, A=0.04\text{ m}^2, U=100\text{ W/m}^2\text{K}, c_v=0.5\text{ kJ/kgK}$, ved $t=0$ er $T_L=T=300\text{ K}$, og Q øker fra 0 til 1 kW ved $t=0$ (igjen: ikke la deg lure!).
- (c) **Uten regulering:** Som nevnt øker Q fra 0 til 1 kW ved $t=0$. Beregn T ved $t=0, 50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400, 500, 600$ s og skisser tidsresponsen for T (tilsvarende det som er vist under men med tall inntegnet).
- (d) **Med regulering:** Det skal brukes en PI-regulator til å holde kokeplatas temperatur konstant på setpunkt $T_s = 500\text{K}$ (200K varmere enn omgivelsene). Tegn flytskjema med regulator inntegnet og bruk de modellbaserte SIMC-reglene for forsterkning og integrertid
- $$K_c = (1/k)(\tau / (\tau_c + \theta)); \tau_i = \min(\tau, 4(\tau_c + \theta)); \tau_c \geq 0$$
- med valgt responstid $\tau_c = \theta$ (som gir en rask respons) til å beregne parametrene for PI-regulatoren, gitt at målingen av temperatur T har en dødtid på $\theta=10\text{s}$. Hvordan forventer du at tidsresponsen for T blir med regulering (du skurr på reguleringen og kokeplata ved $t=0$)?
- (Det forventes ikke at du løser ligningene. Merk at PI-regulatoren gir en ekstra diff-ligning (ekstra tilstand), så dette er lettest å løse numerisk.)



a) Energibalanse: $\frac{dH}{dt} = H_{in} - H_{out}$

$$\frac{d}{dt}(mc_v T) = Q - UA(T - T_L)$$

$$mc_v \frac{dT}{dt} = Q - UA(T - T_L)$$

Skriver om til standard form:

$$\frac{dT}{dt} = -\frac{T}{\frac{mc_v}{UA}} + \frac{Q}{mc_v} + \frac{T_L}{\frac{mc_v}{UA}}$$

Ser nå at

$$\tau = \frac{mc_v}{UA}$$

b) $\tau = \frac{1\text{ kg} \cdot 0,5 \cdot \frac{\text{kJ}}{\text{kg} \cdot \text{K}}}{100 \frac{\text{W}}{\text{m}^2 \cdot \text{K}} \cdot 0,04 \text{ m}^2} = 125 \text{ s}$

Fra appendix:
Standard første ordens ODE:

$$\frac{dy}{dt} = -\frac{y}{\tau} + \frac{ku}{\tau}$$

Fra appendix

$$\begin{matrix} u_1 = Q, & k_1 = \frac{1}{UA} \\ u_2 = T_L, & k_2 = 1 \end{matrix}$$

c) Nå løse $\frac{dT}{dt} = -\frac{T}{\frac{mc_v}{UA}} + \frac{Q}{mc_v} + \frac{T_L}{\frac{mc_v}{UA}} = -\frac{T}{\tau} + \frac{Q}{UA\tau} + \frac{T_L}{\tau} = -\frac{T}{\tau} + \frac{k_1 u_1}{\tau} + \frac{k_2 u_2}{\tau}$

$$k_1 u_1 + k_2 u_2 = ku \rightarrow -\frac{T}{\tau} + b$$

$$\frac{ku}{\tau} = b$$

$$\Rightarrow \frac{dT}{dt} = -\frac{T}{\tau} + b$$

For appendix, er løsningen:

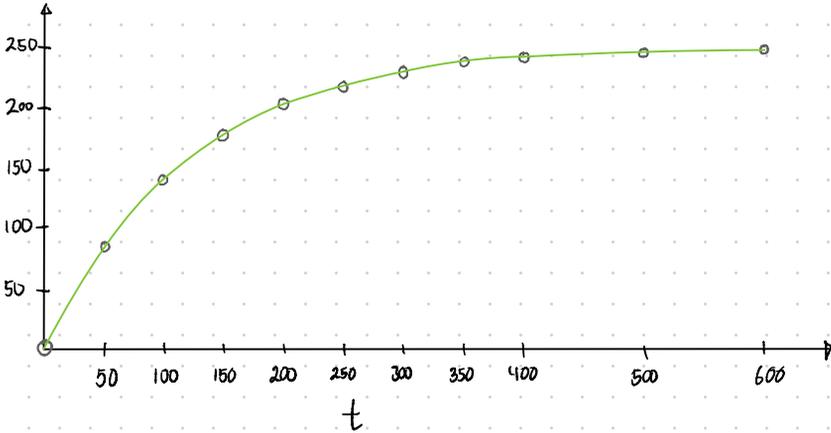
$$T(t) = T_0 e^{(-\frac{t}{\tau})} + b\tau (1 - e^{(-\frac{t}{\tau})})$$

$$\Rightarrow \Delta T(t) = \Delta T(\infty) (1 - e^{(-\frac{t}{\tau})})$$

$$\Delta T(\infty) = T(\infty) - T(0) = b\tau - T_0 = \frac{Q}{UA} + T_L - T_0$$

$$= \frac{1 \text{ kW}}{100 \frac{\text{m}^2}{\text{K}} \cdot 0,04 \frac{\text{m}^2}{\text{K}}} + 300\text{K} - 300\text{K} = \underline{250 \text{ K}}$$

$$\Delta T(t) = 250 \text{ K} (1 - e^{(-\frac{t}{125\text{s}})})$$



t [s]	ΔT(t)
0	0
50	82,42
100	137,67
150	174,70
200	199,53
250	216,17
300	227,32
350	234,80
400	239,81
500	245,42
600	247,94

d) $k = \frac{\Delta y(\infty)}{\Delta u} = \frac{250 \text{ K}}{1000 \text{ W}} = \underline{0,25 \text{ K/W}}$

$$\tau_c = \theta = 10 \text{ s}$$

$$4(\tau_c + \theta) = 4(20\text{s}) = 80 \text{ s}$$

$$\tau_I = \min(\tau_c, 4(\tau_c + \theta)) = \min(125 \text{ s}, 80 \text{ s}) = \underline{80 \text{ s}}$$

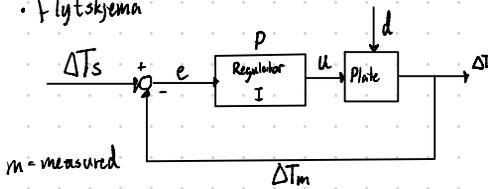
$$K_c = \frac{1}{k} \frac{\tau_c}{\tau_c + \theta} = \frac{1}{0,25 \frac{\text{K}}{\text{W}}} \cdot \frac{125 \text{ s}}{20 \text{ s}} = \underline{25 \text{ W/K}}$$

$$\Rightarrow u(t) = T_s + K_c \left(e(t) + \frac{\int_0^t e(t) dt}{\tau_I} \right)$$

$$u(t) = u_0 + 25 \text{ W/K} \left(e(t) + \frac{\int_0^t e(t) dt}{80 \text{ s}} \right)$$

What is u_0 supposed to be? Do we choose freely?
 $e(t) = \Delta T_s - \Delta T_m = 200\text{K} - \Delta T_m$

• Flytskema



Forventer en rask tidsrespons på $\tau_c = 10 \text{ s}$