

# 制御の入り口

(第5回)

## ブロック線図と等価変換

内容

### 1 ブロック線図

直列結合

並列結合

フィードバック結合

### 2 ブロック線図の等価変換

1

前は「伝達関数で入出力の関係が表せる」ということをイメージしました。

比例、微分、積分などの各要素の意味も少しはつかめたと思います。

(微分方程式を使うよりは、わかりそうな気がしませんか?)

それでは各要素をどのように用いるかという、入出力の関係を各要素の組み合わせで表します。こうして表したものをブロック線図といいます。

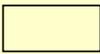
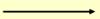
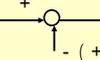
どのように組み合わせるのでしょうか?

次にそれぞれの組み合わせを記しました。

2

## 1 ブロック線図

ブロック線図の基本記号は以下のとおりです。

| 名称                        | 記号  |
|---------------------------|---|
| 要素                        |    |
| 信号                        |    |
| 加え合わせ点<br>(summing point) |   |
| 引き出し点<br>(take off point) |  |

3

## ブロック線図の基本結合

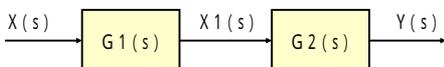
制御系においては、伝達要素が信号の伝わり方に応じて、いろいろに接続されながら、そのブロックが組み立てられていきます。基本になるのは3つです。

- (1) 直列結合
- (2) 並列結合
- (3) フィードバック結合

4

### (1) 直列結合

下図のように要素が結合された場合、その入力 $X(s)$ と出力 $Y(s)$ との関係を示す伝達関数を求めます。



第1要素の入力 $X(s)$ と出力 $X1(s)$ との関係を示す伝達関数を $G1(s)$ とします。

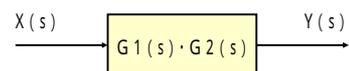
第2要素の入力 $X1(s)$ と出力 $Y(s)$ との関係を示す伝達関数を $G2(s)$ とします。

5

$$\frac{X1(s)}{X(s)} = G1(s), \frac{Y(s)}{X1(s)} = G2(s)$$

これらを結合して

$$\frac{Y(s)}{X(s)} = \frac{Y(s)}{X1(s)} \cdot \frac{X1(s)}{X(s)} = G1(s)G2(s)$$

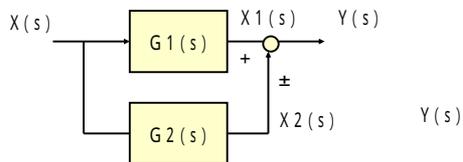


直列結合では各要素の伝達関数の積となります。

6

(2) 並列結合

下図のように要素が結合された場合、その入力 $X(s)$ と出力 $Y(s)$ との関係を示す伝達関数を求めます。

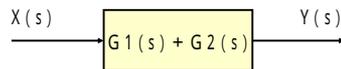


入力 $X(s)$ と出力 $X1(s)$ との関係を示す伝達関数を $G1(s)$ とします。  
 入力 $X1(s)$ と出力 $Y(s)$ との関係を示す伝達関数を $G2(s)$ とします。

$$\frac{X1(s)}{X(s)} = G1(s), \frac{X2(s)}{X(s)} = G2(s)$$

$$\frac{Y(s)}{X(s)} = \frac{X1(s) \pm X2(s)}{X(s)}$$

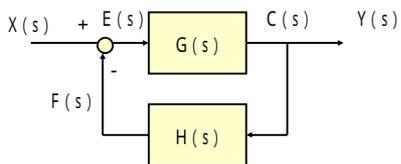
$$= \frac{X1(s)}{X(s)} \pm \frac{X2(s)}{X(s)} = G1(s) \pm G2(s)$$



直列結合では各要素の伝達関数の和(差)となります。

(3) フィードバック結合

下図のように要素が結合された場合、その入力 $X(s)$ と出力 $Y(s)$ との関係を示す伝達関数を求めます。



このような結合をフィードバック(帰還)結合といいます。

$$F(s) = H(s) \cdot C(s) \dots (1)$$

$$E(s) = X(s) - F(s) \dots (2)$$

$$C(s) = G(s) \cdot E(s) \dots (3)$$

(1)を(2) それを(3)へ代入

$$Y(s) = G(s) \{X(s) - H(s) \cdot Y(s)\}$$

$$= G(s) \cdot X(s) - G(s) \cdot H(s) \cdot Y(s)$$

$Y(s)$ について解くと

$$Y(s) + G(s) \cdot H(s) \cdot Y(s) = G(s) \cdot X(s)$$

$$Y(s) \{1 + G(s) \cdot H(s)\} = G(s) \cdot X(s)$$

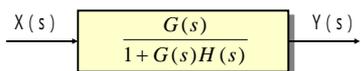
$$Y(s) = \frac{G(s)}{1 + G(s) \cdot H(s)} \cdot X(s)$$

さらに制御量(出力) $Y(s)$ と目標値(入力) $X(s)$ との比であるフィードバック系の伝達関数 $G_o(s)$ を求めると

$$G_o(s) = \frac{Y(s)}{X(s)} = \frac{G(s)}{1 + G(s)H(s)}$$

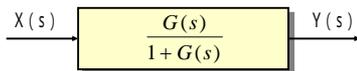
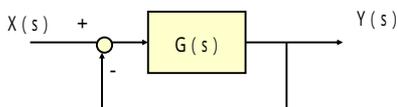
上の式を閉ループ伝達関数といいます。

これをブロック線図で表すと1つのブロックで表すことができます。



ブロック内にはフィードバックループが含まれています。

$H(s)$ が1の場合は下図のように表せます。



\* オペアンプの帰還回路にも出てくる数式の形です。

## 2 ブロック線図の等価変換

| 番号 | 変換内容      | 変換前 | 変換後 |
|----|-----------|-----|-----|
| 1  | 直列結合      |     |     |
| 2  | 並列結合      |     |     |
| 3  | フィードバック結合 |     |     |

13

| 番号 | 変換内容            | 変換前 | 変換後 |
|----|-----------------|-----|-----|
| 4  | 引き出し点の要素の前への移動  |     |     |
| 5  | 引き出し点の要素の後ろへの移動 |     |     |
| 6  | 加え合わせ点の要素前への移動  |     |     |

14

| 番号 | 変換内容           | 変換前 | 変換後 |
|----|----------------|-----|-----|
| 7  | 加え合わせ点の要素前への移動 |     |     |

15