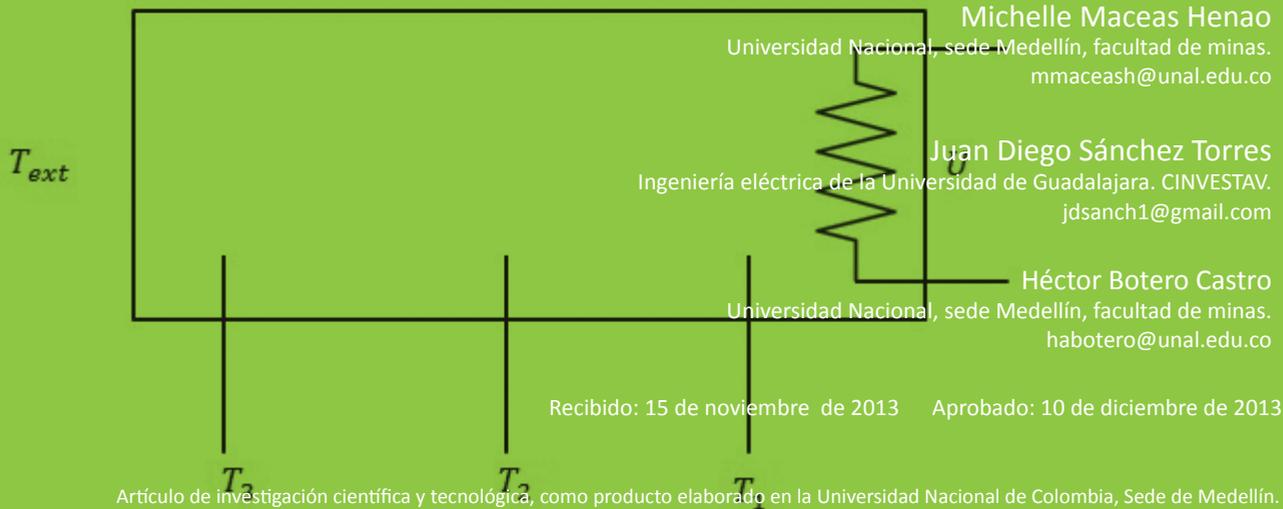


Estrategias de control y estimación de estado por modos deslizantes para un horno eléctrico



Resumen

Este artículo presenta el diseño de un observador por modos deslizantes de segundo orden para una planta con modelo lineal, asumiendo ruido en la variable medida. Adicionalmente se propone un controlador de alto orden por modos deslizantes para una de las variables de estado asociadas al proceso. Para finalizar, se realiza un ejemplo con las respectivas simulaciones.

Palabras Claves: Observador, Robustez, Modos Deslizantes.

Abstract

This paper presents the design of a sliding mode observer for a second order linear plant model, assuming noise in the measured variable. Additionally, high order controller for sliding for state variables associated with the process modes is proposed. Finally, an example is made with the respective simulations.

Key words: Observer, Robustness, Sliding Modes

I. INTRODUCCIÓN

En la teoría de control clásica es necesario medir algunas variables en los procesos para lograr implementar las estrategias de control. Sin embargo, el alto costo de implantar sensores por cada variable ha hecho que se busquen alternativas como los observadores de estado. En este artículo se propone una estrategia de estimación de estado y control de un horno eléctrico. Para ello, se propone un observador por modos deslizantes, puesto que este tipo de observadores presentan ciertas ventajas con respecto a los observadores convencionales, como (Osorio, 2012):

- Trabajan con dinámicas de error de observación reducidas.
- Pueden tener convergencia en tiempo finito de todas las variables de estado.
- Poseen robustez ante variación de parámetros si se cumple la condición de ajuste (matching).
- Presentan insensibilidad, más que robustez, con respecto a las entradas desconocidas.

Adicional a esto, se propone un controlador de orden superior por modos deslizantes, debido a que presenta robustez ante perturbaciones de diversos tipos, incertidumbres en los modelos y dinámica no modelada, (2011). Además, dicho controlador se diseña con algoritmos sencillos, simples de implementar y de baja carga computacional. Otra ventaja de este tipo de controlador es la reducción del chattering (vibraciones de alta frecuencia originadas por trabajar con frecuencias de conmutación finitas) mediante la síntesis de acciones de control continuas (Rosales y Ferreira, 2009).

II. MODELO DEL SISTEMA

El modelo de horno eléctrico que se trabaja aquí, cuenta con tres termocuplas (T_1, T_2, T_3), un calefactor (U) y se supone que el mismo puede ser perturbado por una temperatura externa (T_{ext}), como se muestra en la Fig. 1.

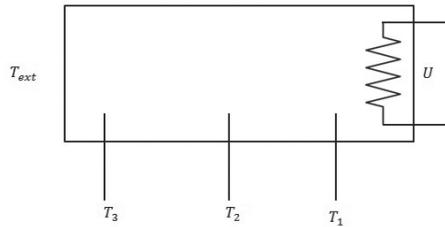


FIGURA 1. ESQUEMA DEL HORNO ELÉCTRICO.

El sistema de ecuaciones (1) presenta los balances de energía que describen el comportamiento del horno eléctrico planteado. (Alberto e Hincapié, 2009) (Marulanda, 2012) (Sierra y Chejne, 2005)

$$C_1 \frac{dT_1}{dt} = \dot{U} - \frac{(T_1 - T_2)}{R_1}$$

$$C_2 \frac{dT_2}{dt} = \frac{(T_1 - T_2)}{R_1} - \frac{(T_2 - T_3)}{R_2}$$

$$C_3 \frac{dT_3}{dt} = \frac{(T_2 - T_3)}{R_2} - \frac{(T_3 - T_{ext})}{R_3}$$

Donde: T_1 representan las temperaturas en cada una de las secciones, C_1 representan las capacidades caloríficas, R_1 representan las resistencias térmicas de las secciones y U es la acción de control.

III. DISEÑO DEL OBSERVADOR Y EL CONTROLADOR

A. Diseño del Observador de Segundo Orden por Modos Deslizantes.

El modelo (1) se puede representar de la forma lineal en variables de estado. Por lo tanto, la dinámica del observador por modos deslizantes se muestra en (2). (Levant, 1993)

$$\begin{bmatrix} \dot{\tilde{x}}_1 \\ \dot{\tilde{x}}_2 \\ \dot{\tilde{x}}_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \tilde{x}_1 \\ \tilde{x}_2 \\ \tilde{x}_3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{bmatrix} U + \begin{bmatrix} k \\ k * m_1 \\ k * m_2 \end{bmatrix} * |\tilde{x}_1|^{1/2} * \text{sign}(\tilde{x}_1) + u_1$$

$$\dot{u}_1 = k_2 * \text{sign}(\tilde{x}_1) \quad (2)$$

En este caso se asume como estado medido a x_1 . La dinámica del error es de la forma $\tilde{X} = X - X^d$.

Por lo tanto, para el modelo (1) y el observador (2), la dinámica del error se muestra en (3).

$$\begin{bmatrix} \dot{\tilde{x}}_1 \\ \dot{\tilde{x}}_2 \\ \dot{\tilde{x}}_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \tilde{x}_1 \\ \tilde{x}_2 \\ \tilde{x}_3 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} k \\ k * m_1 \\ k * m_2 \end{bmatrix} |\tilde{x}_1|^{1/2} \text{sign}(\tilde{x}_1) + u_1$$

$$\dot{u}_1 = k_2 * \text{sign}(\tilde{x}_1) \quad (3)$$

Para encontrar el valor de las constantes m_1 y m_2 se utiliza el regulador cuadrático lineal (LQR), el cual es un algoritmo matemático que minimiza la función de coste con factores de ponderación proporcionados por el diseñador; en este caso minimizan las desviaciones en el error.

B. Diseño controlador de orden superior por modos deslizantes.

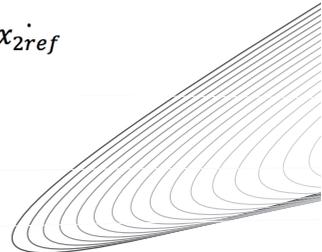
La variable de estado que se desea controlar es x_2 , por ser la temperatura que representa el núcleo o centro del horno. Para el diseño del controlador se usa la técnica de control a bloques [8]. Para satisfacer la estabilidad de la temperatura x_2 , se define el error de control como:

$$e_2 = x_2 - x_{2ref} \quad (4)$$

La derivada de (4) alrededor de la trayectoria de (1) es:

$$\dot{e}_2 = \dot{x}_2 - \dot{x}_{2ref} \quad (5)$$

$$\dot{e}_2 = a_{21} x_1 + a_{22} x_2 + a_{23} x_3 - \dot{x}_{2ref}$$



Para introducir la dinámica deseada se propone x_1 tal que el error en tiempo finito tienda a cero, como se muestra en (6).

$$x_1 des = \frac{1}{a_{21}} (-a_{22}x_2 - a_{23}x_3 + x_{2ref} - k_1 e_2) \quad (6)$$

Por lo tanto:

$$e_1 = x_1 - x_1 des \quad (7)$$

$$\dot{e}_1 = \dot{x}_1 - \dot{x}_1 des$$

$$\dot{e}_1 = a_{21} x_1 + a_{22}x_2 + a_{23}x_3 + U + \dot{x}_1 des \quad (8)$$

Al despejar U de (8), se encuentra la ecuación del controlador en (9).

$$U = -(a_{21} x_1 + a_{22}x_2 + a_{23}x_3 + \dot{x}_1 des) - k_2 sign(e_1) \quad (9)$$

IV. EJEMPLO NUMÉRICO Y SIMULACIONES

En la ecuación (10), se observa la representación en espacio de estados del modelo, con parámetros.

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \\ \dot{x}_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\frac{3}{2} & \frac{1}{2} & 0 \\ \frac{1}{2} & -1 & \frac{1}{2} \\ 0 & \frac{1}{2} & -\frac{3}{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} U + \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} Tex \quad (10)$$

A continuación se detallan los cálculos del observador y del controlador.

A. Observador de segundo orden por modos deslizantes.

Para el diseño del observador se lleva el modelo de estados a la forma que se mostró en la ecuación (3) y que se retoma aquí:

$$\begin{bmatrix} \dot{\hat{x}}_1 \\ \dot{\hat{x}}_2 \\ \dot{\hat{x}}_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \hat{x}_1 \\ \hat{x}_2 \\ \hat{x}_3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{bmatrix} U + \begin{bmatrix} k \\ k * m_1 \\ k * m_2 \end{bmatrix} * |\hat{x}_1|^{1/2} * sign(\hat{x}_1) + u_1 \quad (11)$$

$$u_1 = k_2 * sign(\hat{x}_1)$$

Sin embargo, para encontrar los valores de m_1 y m_2 , se debe llevar este sistema a la forma de la Ecuación (11):

$$\begin{bmatrix} \dot{\bar{X}}_1 \\ \dot{\bar{X}}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} \\ A_{21} & A_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \bar{X}_1 \\ \bar{X}_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} k \\ k * M \end{bmatrix} * |\bar{X}_1|^{1/2} * sign(\bar{X}_1) + u_1$$

Donde \bar{X}_1 es el vector de estados medidos (x_1) y \bar{X}_2 son los estados observados (x_2, x_3). Para analizar cómo encontrar el valor de las constantes m, es necesario hallar la dinámica del error de la ecuación (11), que viene dada por:

$$\dot{\bar{X}}_1 = A_{11} \bar{X}_1 + A_{12} \bar{X}_2 - k * |\bar{X}_1|^{1/2} * sign(\bar{X}_1) - u_1 \quad (12)$$

$$\dot{u}_1 = k_2 * sign(\bar{X}_1)$$

$$\dot{\bar{X}}_2 = A_{21} \bar{X}_1 + A_{22} \bar{X}_2 - k * M * |\bar{X}_1|^{1/2} * sign(\bar{X}_1) - u_1 \quad (13)$$

La ecuación (12) indica que después de un tiempo finito (\bar{X}_1) = X_1 , por lo tanto ($\dot{\bar{X}}_1$) = (\dot{X}_1) son iguales a cero, y de esta manera se obtiene:

$$u_1 = A_{12} \bar{X}_2 \quad (14)$$

Si se reemplaza (14) en (13), se obtiene:

$$\dot{\bar{X}}_2 = (A_{22} - M * A_{12}) \bar{X}_2 \quad (15)$$

Donde :

$$A_{22} = \begin{bmatrix} a_{22} & a_{23} \\ a_{32} & a_{33} \end{bmatrix} \text{ y } A_{12} = \begin{bmatrix} a_{12} & a_{13} \end{bmatrix}$$

Remplazando los respectivos valores de la ecuación (15), se obtiene la ecuación (16), que permite hallar los valores de las constantes m_1 y m_2 :

$$\begin{bmatrix} p_{1des} \\ p_{2des} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & -\frac{3}{2} \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} m_1 \\ m_2 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & 0 \end{bmatrix} \quad (16)$$

Con lo cual se obtiene $m_1=0.2756$ y $m_2=0.0892$. Adicionalmente, se asume $k=1$ y $k_2=2$, para que el sistema de error entre en modos deslizantes. Los resultados de simulación del observador se muestran en la Figura (2).

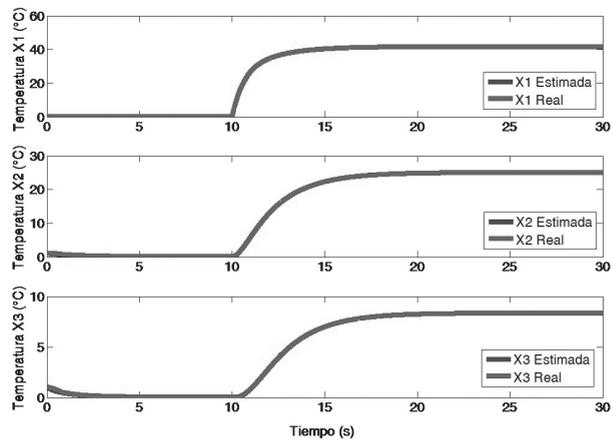


FIGURA. 2. COMPARACIÓN DE CADA ESTADO CON SU RESPECTIVA OBSERVACIÓN

Como se puede ver en las Figuras anteriores, el diseño del observador logra respuesta con error cero en la estimación para todas las variables de estado y un tiempo de convergencia muy bajo. Para probar condiciones de ruido, en las Fig. 3, 4 y 5 se muestran los distintos estados asumiendo ruido de medición. Al igual que en la Fig- 2 se nota que el observador por modos deslizantes de segundo orden presenta un buen desempeño.

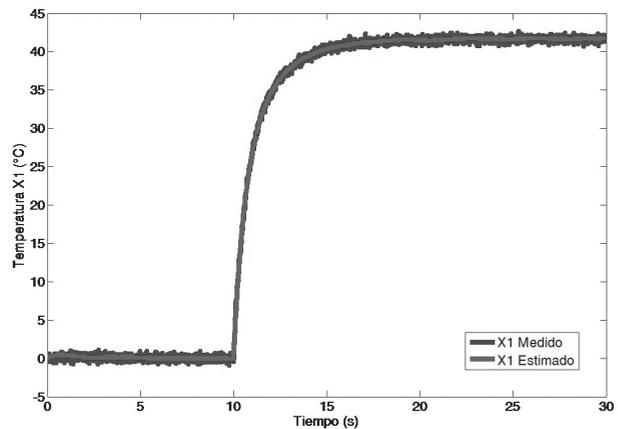


FIGURA. 3. COMPARACIÓN DE X1 MEDIDO VS X1 ESTIMADO

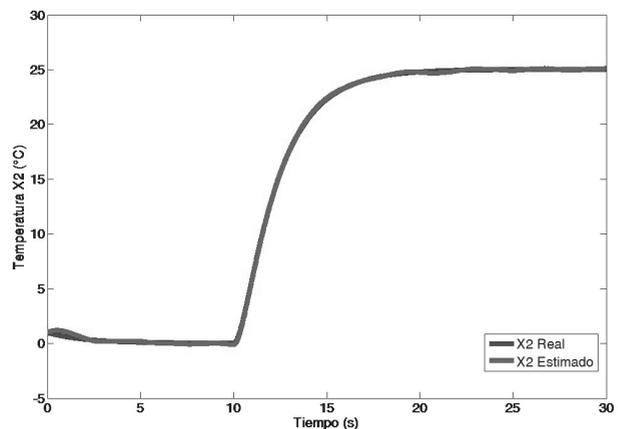
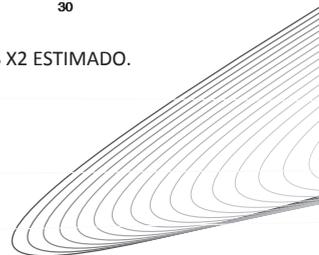


FIGURA. 4. COMPARACIÓN DE X2 MEDIDO VS X2 ESTIMADO.



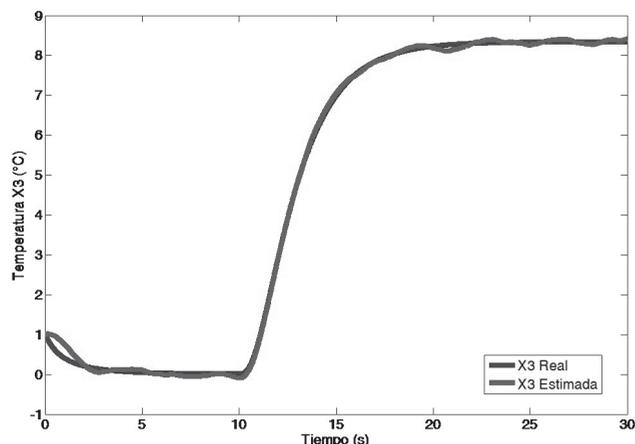


FIGURA 5. COMPARACIÓN DE X3 MEDIDO VS X3 ESTIMADO.

B. Controlador de orden superior por modos deslizantes.

El diseño del controlador para la temperatura x2 se realizó como se explicó en la sección anterior, obteniéndose la acción de control (9). En las Figuras 5 a 7 se observa cómo el controlador sigue la referencia deseada y cómo responde ante perturbaciones.

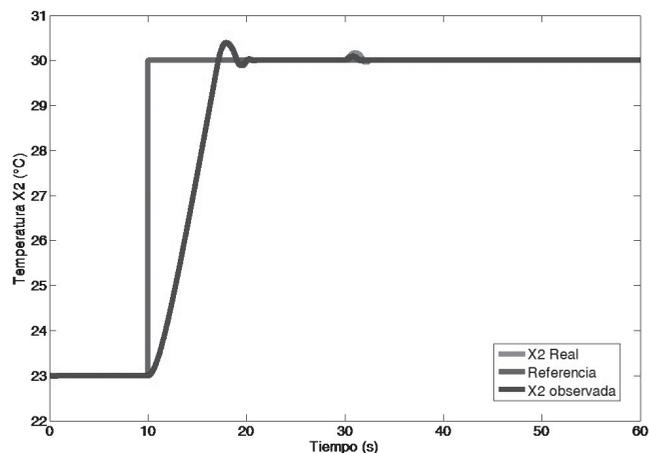


FIGURA 6. RESPUESTA DEL CONTROLADOR CON PERTURBACIÓN A LOS 30 s DEL 20 % DEL VALOR DE ESTADO ESTACIONARIO.

Como se puede ver, el sistema responde muy bien, aun cuando el controlador supone como variables medidas las variables estimadas. El sobre impulso inicial es aproximadamente igual cuando se prueba el controlador con las variables del modelo y con las variables estimadas, lo cual muestra el buen funcionamiento del observador.

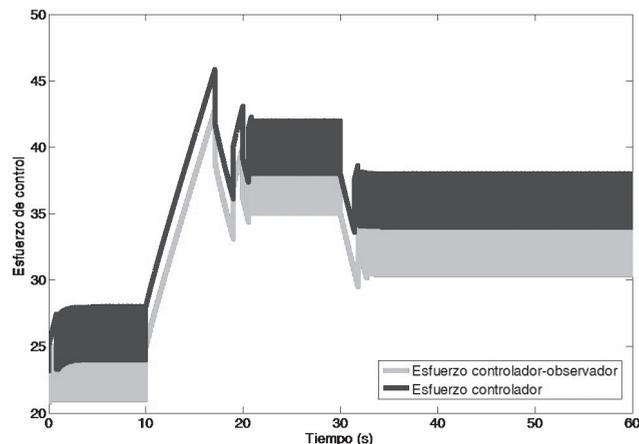


FIGURA 7. COMPARACIÓN ESFUERZOS DE CONTROL CON OBSERVADOR Y SIN ÉSTE.

Finalmente, en la Fig. 7 se puede observar una comparación de los esfuerzos de control del sistema con la perturbación. Es evidente que el esfuerzo de control con el observador de segundo orden es menor que en ausencia de éste, esto se debe a que el observador asume como conocida la perturbación, y por lo tanto es menor el esfuerzo para rechazarla.

IV. CONCLUSIONES

En este trabajo se propuso un esquema de estimación y control por modos deslizantes para un horno. Los resultados del esquema propuestos fueron buenos, lo cual se verificó mediante simulación analizando la dinámica del error de estimación y la dinámica de error de seguimiento de la referencia. Para ambas dinámicas se logró un seguimiento con bajo tiempo de establecimiento, bajo sobre impulso y error de estado estacionario cero. Adicionalmente, el esquema se probó ante situaciones de ruido en el sensor, con resultados satisfactorios. En este sentido, se pudo ver que el observador por modos deslizantes puede ser utilizado como un filtro, puesto que en presencia del ruido en el sensor, la variable estimada tuvo menor varianza que la variable medida.

Finalmente, se pudo analizar que en presencia de perturbación es mejor utilizar el sistema con observador, puesto que éste garantiza un menor esfuerzo de control y por lo tanto ahorro de energía en el proceso.

AGRADECIMIENTOS

La pasantía del segundo autor en Colombia se realizó con el apoyo del proyecto de Movilidad Internacional de la Diáspora Científica de Alto Reconocimiento (2012-Colciencias).

REFERENCIAS

- Alberto C., Hincapié O. (2009) "Estudio dinámico de un horno de resistencias eléctricas convertido a gas", *Sci. Tech.* Año XV, no. 42, pp. 339–344.
- E. C.A, V. F., and P. P.F.(2011), "Control multivariable por modos deslizantes de segundo orden para un sistema eólico basado en un generador de inducción de doble salida", *Cuarto Congr. Nac. – Terc. Congr. Iberoam. Hidrógeno y Fuentes Sustentables Energía –*
- G. A (2002), "Robust Block Decomposition Sliding Mode Control Design", *Math. Probl. Eng.*, vol. 8, no. 4–5, pp. 349–365.
- Marulanda J. (2012), "Estimación de los Parámetros de un Modelo de un Horno de Arco Eléctrico Usando Máxima Verosimilitud", *Rev. Tecno Lógicas*, no. 29, pp. 69–89.
- Levant A (1993), "Sliding order and sliding accuracy in sliding mode control", *Int. J. Control*, vol. 58, no. 6, pp. 1247–1263.
- Osorio B. (2012), "Observador de Estado Mediante Modos Deslizantes de Alto Orden para Procesos no Lineales"
- Rosales J. y Ferreira A. (2009), "Control robusto por salida basado en un Observador por Modos Deslizantes para un Helicóptero de 3 grados de libertad", *Congr. Anu. la Asoc. México Control Automático*. Zacatecas, México, no. 2.
- Sierra M. y Chejne F. (2005), "Evolución de la temperatura en hornos eléctricos mediante balances de materia y energía", *Energética* 34.

