

## 6. VAZBY MEZI SYSTÉMY

### 6.1. ÚVOD

Biologické i mnohé technické systémy jsou složité systémy vysokých řádů, které lze složit z jednodušších podsystémů. Existují tři základní typy spojení - **sériové**, **paralelní** a **zpěťnovazební**. Popis dalších složitějších soustav se stanoví pomocí pravidel tzv. blokové algebry. Předpokladem pro použití blokové algebry jsou dvě základní podmínky:

- všechny členy systému jsou lineární;
- při vzájemném spojování se jednotlivé bloky nesmějí ovlivňovat (při vzájemném spojení více bloků zůstává popis jednotlivých bloků nezměněn).

Přesto, že jsou následující odvození vztahů pro různé typy zapojení provedeny pro spojitě systémy, platí též pravidla i pro systémy diskrétní.

### 6.2 SÉRIOVÉ (KASKÁDNÍ) ZAPOJENÍ

Pro hledání vztahu mezi vnějšími popisy dvou sériově (kaskádně) zapojených lineárních dílčích systémů s přenosovými funkcemi  $F_1(p)$  a  $F_2(p)$  (viz obr.6.1) vycházíme z platnosti vztahů

$$F_1(p) = \frac{U(p)}{X(p)}, \quad (6.1a)$$

$$F_2(p) = \frac{Y(p)}{U(p)} \quad (6.1b)$$

a

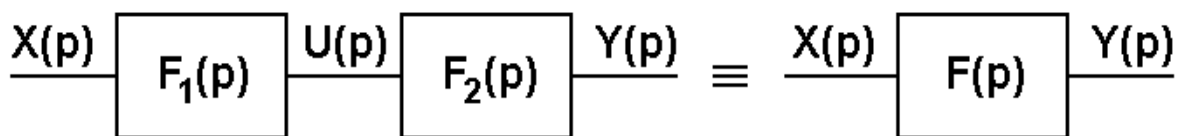
$$F(p) = \frac{Y(p)}{X(p)}. \quad (6.1c)$$

Rozšířením vztahu pro  $F(p)$  a následující jednoduchou úpravou dostaneme

$$F(p) = \frac{Y(p)}{X(p)} \cdot \frac{U(p)}{U(p)} = \frac{U(p)}{X(p)} \cdot \frac{Y(p)}{U(p)} = F_1(p) \cdot F_2(p). \quad (6.2)$$

Zobecněním vztahu (6.4) pro sériové zapojení  $N$  dílčích systémů platí

$$F(p) = \prod_{i=1}^N F_i(p). \quad (6.3)$$



Obr.6.1 Sériové zapojení dvou lineárních systémů

V případě stavového popisu pro dvě lineární časově invariantní soustavy s jedním vstupem a jedním výstupem platí pro první soustavu

$$\mathbf{s}_1'(t) = \mathbf{A}_1 \cdot \mathbf{s}_1(t) + \mathbf{B}_1 \cdot x_1(t); \quad (6.4a)$$

$$y_1(t) = \mathbf{C}_1 \cdot \mathbf{s}_1(t) + d_1 \cdot x_1(t) \quad (6.4b)$$

a pro druhou

$$\mathbf{s}_2'(t) = \mathbf{A}_2 \cdot \mathbf{s}_2(t) + \mathbf{B}_2 \cdot x_2(t); \quad (6.4c)$$

$$y_2(t) = \mathbf{C}_2 \cdot \mathbf{s}_2(t) + d_2 \cdot x_2(t). \quad (6.4d)$$

Počet stavových veličin v obou soustavách není podmíněn žádnou podmínkou.

Jsou-li obě soustavy spojeny sériově, pak vstup první soustavy je současně vstupem celého systému

$$x(t) = x_1(t), \quad (6.5a)$$

výstup první soustavy je vstupem druhé soustavy

$$x_2(t) = y_1(t), \quad (6.5b)$$

a konečně výstup druhé soustavy je i celkovým výstupem

$$y(t) = y_2(t). \quad (6.5c)$$

Množina stavových veličin celkové soustavy je dána sjednocením stavových veličin obou dílčích soustav. Můžeme psát

$$\mathbf{s}(t) = \begin{bmatrix} \mathbf{s}_1(t) \\ \mathbf{0} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \mathbf{0} \\ \mathbf{s}_2(t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \mathbf{s}_1(t) \\ \mathbf{s}_2(t) \end{bmatrix}. \quad (6.6)$$

Dosadíme-li podmínky (6.7) do definičních rovnic (6.6), dostáváme pro stavové vektory

$$\begin{bmatrix} \mathbf{1}'(t) \\ \mathbf{0} \end{bmatrix} = \mathbf{A}_1 \cdot \begin{bmatrix} \mathbf{1}(t) \\ \mathbf{0} \end{bmatrix} + \mathbf{z}_1 \cdot x(t) \quad (6.7a)$$

$$[\mathbf{s}'(t)] = \begin{bmatrix} \mathbf{1}'(t) \\ \mathbf{2}'(t) \end{bmatrix} = \mathbf{A}_2 \cdot \begin{bmatrix} \mathbf{0} \\ \mathbf{2}(t) \end{bmatrix} + \mathbf{z}_2 \cdot \mathbf{C}_1 \cdot \begin{bmatrix} \mathbf{1}(t) \\ \mathbf{0} \end{bmatrix} + \mathbf{z}_2 \cdot d_1 \cdot x(t) \quad (6.7b)$$

a pro výstup  $y(t)$

$$y(t) = y_2(t) = \mathbf{C}_2 \cdot \mathbf{s}_2(t) + \mathbf{C}_1 \cdot d_2 \cdot \mathbf{s}_1(t) + d_1 \cdot d_2 \cdot x(t). \quad (6.8)$$

V tom případě můžeme pro matice stavového popisu sériového zapojení dvou lineárních soustav psát

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} \mathbf{A}_1 & \mathbf{0} \\ \mathbf{B}_2 \cdot \mathbf{C}_1 & \mathbf{A}_2 \end{bmatrix}; \quad (6.9a)$$

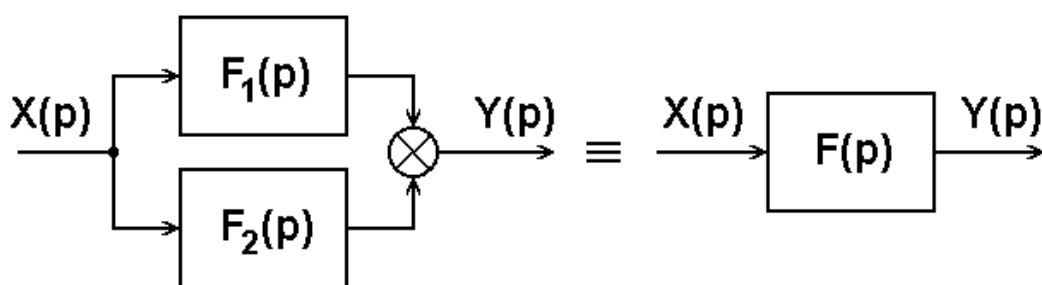
$$\mathbf{B} = \begin{bmatrix} \mathbf{B}_1 \\ \mathbf{z}_2 \cdot d_1 \end{bmatrix}; \quad (6.9b)$$

$$\mathbf{C} = \begin{bmatrix} \mathbf{C}_1 \cdot d_2 & \mathbf{C}_2 \end{bmatrix}; \quad (6.9c)$$

$$d = d_1 \cdot d_2 \quad (6.9d)$$

a obecně pro  $N$  sériově zapojených lineárních soustav s jedním vstupem a výstupem jsou systémové matice

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} \mathbf{A}_1 & \mathbf{0} & \mathbf{0} & \dots & \mathbf{0} & \mathbf{0} \\ \mathbf{B}_2 \cdot \mathbf{C}_1 & \mathbf{A}_2 & \mathbf{0} & \dots & \mathbf{0} & \mathbf{0} \\ \mathbf{B}_3 \cdot \mathbf{C}_1 \cdot \mathbf{D}_2 & \mathbf{B}_3 \cdot \mathbf{C}_2 & \mathbf{A}_3 & \dots & \mathbf{0} & \mathbf{0} \\ \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots \\ \mathbf{z}_{N-1} \cdot \mathbf{C}_1 \cdot \mathbf{D}_2 \dots \mathbf{D}_{N-2} & \mathbf{B}_{N-1} \cdot \mathbf{C}_2 \cdot \mathbf{D}_3 \dots \mathbf{D}_{N-2} & \mathbf{B}_{N-1} \cdot \mathbf{C}_3 \cdot \mathbf{D}_4 \dots \mathbf{D}_{N-2} & \dots & \mathbf{A}_{N-1} & \mathbf{0} \\ \mathbf{B}_N \cdot \mathbf{C}_1 \cdot \mathbf{D}_2 \dots \mathbf{D}_{N-1} & \mathbf{B}_N \cdot \mathbf{C}_2 \cdot \mathbf{D}_3 \dots \mathbf{D}_{N-1} & \mathbf{B}_N \cdot \mathbf{C}_3 \cdot \mathbf{D}_4 \dots \mathbf{D}_{N-1} & \dots & \mathbf{B}_N \cdot \mathbf{C}_{N-1} & \mathbf{A}_N \end{bmatrix} \quad (6.10a)$$



Obr.6.2 Paralelní zapojení dvou lineárních systémů

$$\mathbf{B} = \begin{bmatrix} \mathbf{B}_1 \\ \mathbf{B}_2 \cdot d_1 \\ \mathbf{B}_3 \cdot d_1 \cdot d_2 \\ \vdots \\ \mathbf{B}_N \cdot d_1 \cdot \dots \cdot d_{N-1} \end{bmatrix}; \quad (6.10b)$$

$$\mathbf{C} = \begin{bmatrix} \mathbf{C}_1 \cdot d_2 \cdot \dots \cdot d_N & \mathbf{C}_2 \cdot d_3 \cdot \dots \cdot d_N & \mathbf{C}_3 \cdot d_4 \cdot \dots \cdot d_N & \dots & \mathbf{C}_N \end{bmatrix}; \quad (6.10c)$$

$$\mathbf{d} = d_1 \cdot d_2 \cdot \dots \cdot d_N. \quad (6.10d)$$

Dalším zobecnění je případ kdy spojované systémy mají více vstupů a výstupů, přičemž obecně nemusí být počet výstupů z předcházejícího a vstupů do následujícího systému týž.

### 6.3. PARALELNÍ ZAPOJENÍ

Při paralelní zapojení dvou systémů (obr.6.2) jsou vstupy obou systémů totožné a výstupy jsou obecně vázány nějak definovaným funkčním příkazem - spojkou. Má-li být výsledný systém rovněž lineární, výstupy se sečítají. Pokud jsou přenosové funkce jednotlivých systémů definovány vztahy

$$F_1(p) = \frac{Y_1(p)}{X(p)}, \quad (6.11a)$$

$$F_2(p) = \frac{Y_2(p)}{X(p)} \quad (6.11b)$$

a

$$F(p) = \frac{Y(p)}{X(p)}. \quad (6.11c)$$

Protože  $Y(p) = Y_1(p) + Y_2(p)$ , platí

$$F(p) = \frac{Y(p)}{X(p)} = \frac{Y_1(p) + Y_2(p)}{X(p)} = F_1(p) + F_2(p). \quad (6.11c)$$

Pro obecně N paralelně zapojených systémů je

$$F(p) = \sum_{i=1}^N F_i(p). \quad (6.12)$$

Pro stavový popis spojeného systému předpokládejme, že dílčí systémy jsou popsány rovnicemi

$$\mathbf{s}_1'(t) = \mathbf{A}_1 \cdot \mathbf{s}_1(t) + \mathbf{B}_1 \cdot x_1(t); \quad (6.13a)$$

$$y_1(t) = \mathbf{C}_1 \cdot \mathbf{s}_1(t) + \mathbf{D}_1 \cdot x_1(t) \quad (6.13b)$$

$$\mathbf{s}_2'(t) = \mathbf{A}_2 \cdot \mathbf{s}_2(t) + \mathbf{B}_2 \cdot x_2(t); \quad (6.13c)$$

$$y_2(t) = \mathbf{C}_2 \cdot \mathbf{s}_2(t) + \mathbf{D}_2 \cdot x_2(t), \quad (6.13d)$$

dále, že počty vstupů obou systémů jsou stejné, stejně jako počty výstupů a výsledný stavový vektor je

$$\mathbf{s}(t) = \begin{bmatrix} s_1(t) \\ s_2(t) \end{bmatrix} \quad (6.14)$$

a matice stavového popisu výsledného systému jsou

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} \mathbf{A}_1 & \mathbf{0} \\ \mathbf{0} & \mathbf{A}_2 \end{bmatrix}; \quad (6.15a)$$

$$\mathbf{B} = \begin{bmatrix} \mathbf{b}_1 \\ \mathbf{b}_2 \end{bmatrix}; \quad (6.15b)$$

$$\mathbf{C} = [\mathbf{C}_1 \ \mathbf{C}_2]; \quad (6.15c)$$

$$\mathbf{D} = [\mathbf{D}_1 + \mathbf{D}_2]. \quad (6.15d)$$

Pro obecně N paralelně zapojených systémů pak logicky platí

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} \mathbf{A}_1 & \mathbf{0} & \dots & \mathbf{0} \\ \mathbf{0} & \mathbf{A}_2 & \dots & \mathbf{0} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \mathbf{0} & \mathbf{0} & \dots & \mathbf{A}_N \end{bmatrix}; \quad (6.16a)$$

$$\mathbf{B} = \begin{bmatrix} \mathbf{b}_1 \\ \mathbf{b}_2 \\ \vdots \\ \mathbf{b}_N \end{bmatrix}; \quad (6.16b)$$

$$\mathbf{C} = [\mathbf{C}_1 \ \mathbf{C}_2 \ \dots \ \mathbf{C}_N]; \quad (6.16c)$$

$$\mathbf{D} = [\mathbf{D}_1 + \mathbf{D}_2 + \dots + \mathbf{D}_N]. \quad (6.16d)$$

## 6.4. ZPĚTNOVAZEBNÍ ZAPOJENÍ

### 6.4.1. Popis přenosu zpětnovazebního systému

Zpětnovazební zapojení dvou systémů je zobrazeno na obr.6.3. Systém s přenosovou funkcí  $F_1(p)$  je umístěn v přímé větvi, systém  $F_2(p)$  tvoří zpětnou vazbu, přičemž výstup zpětnovazebního systému  $V(p)$  je buď přičítán či odečítán od vstupního signálu  $X(p)$  celého systému - kladná nebo záporná zpětná vazba. Necht' jsou jednotlivé přenosové funkce definovány

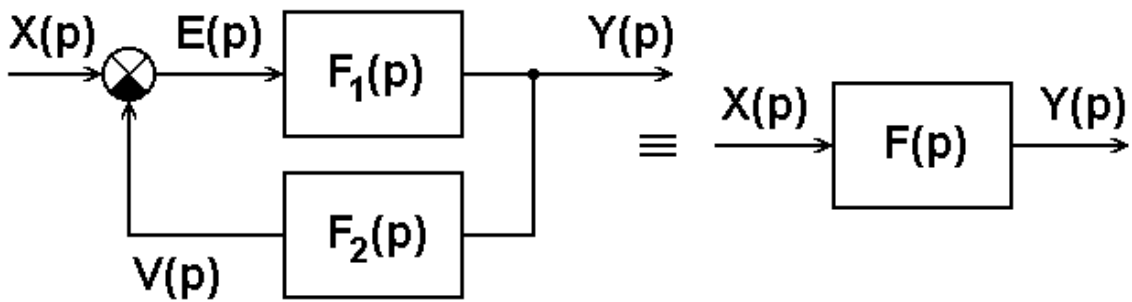
$$F_1(p) = \frac{Y(p)}{E(p)}, \quad (6.17a)$$

$$F_2(p) = \frac{V(p)}{Y(p)}; \quad (6.17b)$$

$$F(p) = \frac{Y(p)}{X(p)}. \quad (6.17c)$$

Dále, předpokládáme-li zápornou zpětnou vazbu, je

$$E(p) = X(p) - V(p) \quad (6.18a)$$



Obr.6.3 Zpětnovazební zapojení dvou lineárních systémů

a z toho

$$X(p) = E(p) + V(p) \quad (6.18a)$$

Z těchto rovnic můžeme psát

$$\begin{aligned}
 F(p) = \frac{Y(p)}{X(p)} &= \frac{Y(p)}{E(p) + V(p)} = \frac{Y(p)}{E(p) + \frac{Y(p)}{F_2(p)}} \cdot \frac{1}{\frac{1}{E(p)}} = \frac{Y(p)}{E(p)} \cdot \frac{1}{1 + \frac{Y(p)}{E(p)} \cdot \frac{1}{F_2(p)}} = \\
 &= \frac{\frac{Y(p)}{E(p)}}{1 + \frac{Y(p)}{E(p)} \cdot \frac{1}{F_2(p)}} = \frac{F_1(p)}{1 + F_1(p) \cdot F_2(p)} \quad (6.19)
 \end{aligned}$$

V případě kladné zpětné vazby je

$$F(p) = \frac{F_1(p)}{1 - F_1(p) \cdot F_2(p)} \quad (6.20)$$

Je-li v obou větvích zapojeno více systémů (sériově nebo paralelně), je přenosová funkce celého zapojení určena vztahem

$$F(p) = \frac{\text{celková přenosová funkce přímé větve}}{1 \mp \text{součin celkových přenosových funkcí přímé a zpětné větve}} \quad (6.21)$$

Hledáme-li stavové vyjádření vztahů mezi veličinami zpětnovazebního zapojení, musí být vstupy celkového systému roven počtu vstupů subsystému v přímé větvi a počtu výstupů subsystému ve zpětnovazební větvi. V tom případě platí pro výstupní vektor

$$y(t) = \begin{bmatrix} y_1(t) \\ y_2(t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} C_1 s_1(t) + D_1 x_1(t) \\ C_2 s_2(t) + D_2 x_2(t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} C_1 s_1(t) + D_1 \begin{bmatrix} x_1(t) \\ y_2(t) \end{bmatrix} \\ C_2 s_2(t) + D_2 \begin{bmatrix} x_1(t) \\ y_2(t) \end{bmatrix} \end{bmatrix} \quad (6.22)$$

a odtud

$$\begin{aligned}
 y(t) &= C_1 s_1(t) + D_1 x(t) \mp D_1 C_2 s_2(t) \mp D_1 D_2 y(t) \\
 y(t) \pm D_1 D_2 y(t) &= C_1 s_1(t) \mp D_1 C_2 s_2(t) + D_1 x(t) \\
 (I \pm D_1 D_2) y(t) &= C_1 s_1(t) \mp D_1 C_2 s_2(t) + D_1 x(t) \\
 y(t) &= (C_1 s_1(t) \mp D_1 C_2 s_2(t) + D_1 x(t)) \cdot (I \pm D_1 D_2)^{-1} \quad (6.23)
 \end{aligned}$$

Z tohoto vyjádření vyplývá další podmínka, tj. determinant inverzní matice  $(I \pm D_1 D_2)$  musí být různý od nuly. Stavová rovnice dynamiky pro subsystém v přímé větvi zpětnovazebního systému je

$$s_1(t) = A_1 s_1(t) + B_1 x_1(t), \quad (6.24)$$

kde

$$x_1(t) = u(t) + y_2(t) \text{ a } y_2(t) = D_2 s_2(t) + D_2 y(t) \quad (6.24a)$$

Po dosazení z (6.24a), když  $y(t)$  určíme podle (6.23), do (6.24)

$$\begin{aligned} s_1'(t) &= A_1 s_1(t) + B_1 [u(t) + D_2 C_2 s_2(t) + D_2 D_1 C_1 s_1(t) + D_2 D_1 C_2 s_2(t) + D_2 D_1 x(t)] \\ &= A_1 s_1(t) + B_1 D_2 C_1 s_1(t) + B_1 C_2 s_2(t) + B_1 D_2 D_1 C_2 s_2(t) + B_1 x(t) + B_1 D_2 D_1 x(t) \end{aligned} \quad (6.25)$$

kde

$$[] = (I + D_1 D_2) \quad (6.25a)$$

Systém ve zpětné větvi má rovnici dynamiky

$$\begin{aligned} s_2'(t) &= A_2 s_2(t) + B_2 x_2(t) = A_2 s_2(t) + B_2 y(t) = A_2 s_2(t) + B_2 [C_1 s_1(t) + D_1 C_2 s_2(t) + D_1 x(t)] \\ &= B_2 C_1 s_1(t) + A_2 s_2(t) + B_2 D_1 C_2 s_2(t) + B_2 D_1 x(t) \end{aligned} \quad (6.26)$$

Zavedeme-li společný vektor stavových veličin

$$s(t) = \begin{bmatrix} s_1(t) \\ s_2(t) \end{bmatrix}, \quad (6.27)$$

pak definiční matice rovnice dynamiky zpětnovazebního systému jsou

$$A = \begin{bmatrix} A_1 + B_1 D_2 (I - D_1 D_2)^{-1} C_1 & B_1 C_2 + B_1 D_2 (I - D_1 D_2)^{-1} D_1 C_2 \\ B_2 \cdot (I - D_1 D_2)^{-1} C_1 & A_2 + B_2 \cdot (I - D_1 D_2)^{-1} D_1 C_2 \end{bmatrix}; \quad (6.28a)$$

$$B = \begin{bmatrix} B_1 + B_1 D_2 (I - D_1 D_2)^{-1} D_1 \\ B_2 (I - D_1 D_2)^{-1} D_1 \end{bmatrix}; \quad (6.28b)$$

$$C = (I - D_1 D_2)^{-1} \cdot [C_1 \quad D_1 C_2]; \quad (6.28c)$$

$$D = D_1 \quad (6.28d)$$

### 6.4.2. Vlastnosti zpětnovazebního zapojení

- zvýšená přesnost – např. schopnost věrně reprodukovat vstup;
- snížená citlivost poměru výstup/vstup na změny parametrů systému;
- snížený vliv nelinearit;
- snížený vliv vnějších poruch a šumu;
- širší rozsah frekvenčního pásma;
- tendence k oscilacím a nestabilitě;

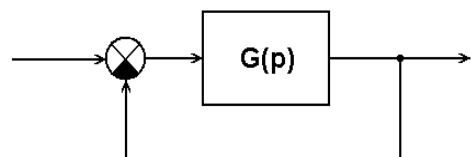
#### Příklad:

Ověřte vliv zpětné vazby podle obr.6.4 na frekvenční vlastnosti zpětnovazebního systému se zápornou zpětnou vazbou, je-li v přímé větvi systém 1. řádu se setrvačností s přenosovou funkcí

$$G(p) = \frac{1}{p + \dots} \quad (6.29)$$

Řešení:

Frekvenční přenosová funkce systému v přímé větvi je



Obr.6.4 Systém 1. řádu se setrvačností se zpětnou vazbou

$$G(\omega) = \frac{1}{j\omega T} \quad (6.30)$$

a frekvenční přenosová funkce výsledného zpětnovazebního systému

$$F(\omega) = \frac{G(\omega)}{1 + \Xi(\omega)} = \frac{\frac{1}{j\omega T}}{1 + \frac{1}{j\omega T}} = \frac{1}{j\omega T + 1} = \frac{1}{j\omega T} \cdot \frac{1}{1 + \frac{1}{j\omega T}} = \frac{1}{j\omega T} \cdot \frac{1}{1 + \frac{1}{j\omega T}} \quad (6.31)$$

Ze vztahu (6.31) je zřejmé, že si systém zachovává globální vlastnosti - opět se jedná o systém 1. řádu se setrvačností, zmenšil se ale koeficient zesílení z 1 na 0,5 a podobně se zmenšila i časová konstanta systému, opět z 1 na 0,5.

Modulová logaritmická frekvenční charakteristika systému 1. řádu se setrvačností je určena vztahem

$$|F(\omega)|_{dB} = 20 \log |F(\omega)| = 20 \log k - 20 \log \sqrt{T^2 \omega^2 + 1} \quad (6.32)$$

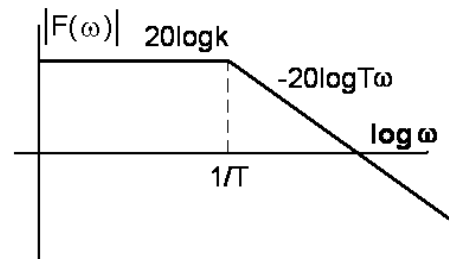
Grafické znázornění Bodeho frekvenční charakteristiky je založeno na aproximaci lomenou přímkou pro dva mezní případy:

- pro  $\omega \ll 1/T$  je  $(T\omega)^2 \ll 1$  a tedy

$$|F(\omega)|_{dB} = 20 \log k \quad (6.33)$$

- pro  $\omega \gg 1/T$  je  $(T\omega)^2 \gg 1$  a tedy

$$|F(\omega)|_{dB} = 20 \log k - 20 \log T\omega \quad (6.34)$$



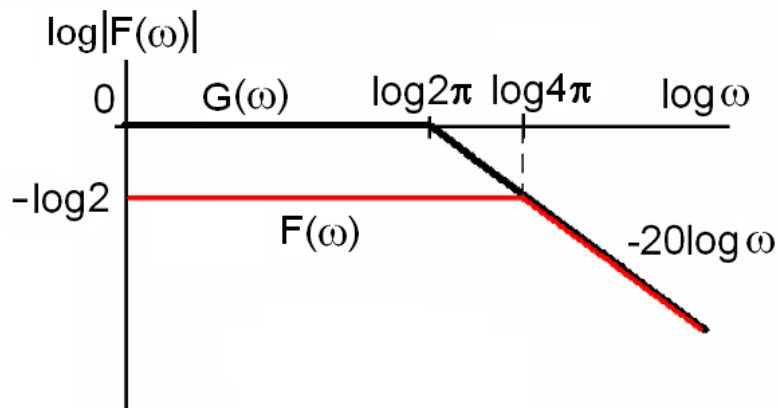
Obr. 6.5 Modulová Bodeho charakteristika systému 1. řádu se setrvačností

Modulová frekvenční charakteristika systému 1. řádu se setrvačností má proto tvar uvedený na obr.6.5.

V zadaném případě jsou frekvenční charakteristiky ve svých klesajících částech popsány výrazy

$$\begin{aligned} H(\omega)_{dB} &= 20 \log 1 - 20 \log \omega \\ H(\omega)_{dB} &= 20 \log \frac{1}{2} - 20 \log \frac{1}{2} \omega = 20 \log 1 - 20 \log 2 - 20 \log \omega - 20 \log 2 = \\ &= 20 \log 1 - 20 \log \omega \end{aligned} \quad (6.33)$$

Jejich tvar je zobrazen na obr.6.6.

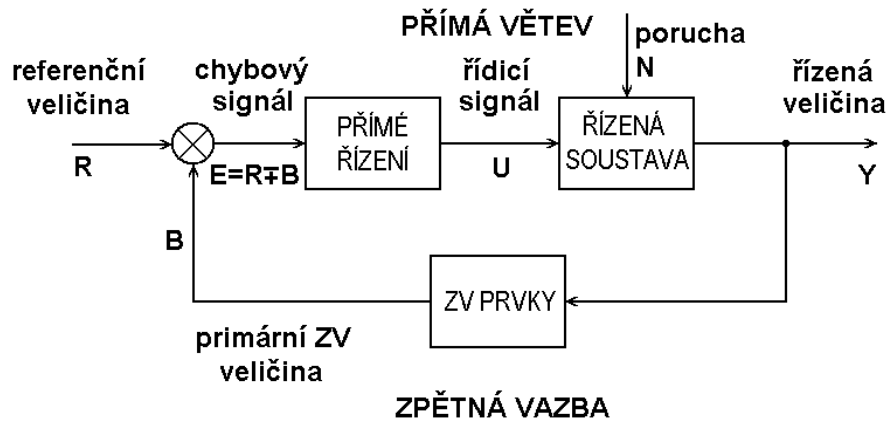


Obr. 6.6 Modulová Bodeho charakteristika systému 1. řádu se setrvačností dle zadání

Frekvenční charakteristika ZV systému má oproti původnímu dvojnásobně široké přenášené pásmo, ovšem za cenu snížení zesílení na polovinu. □□□

### 6.4.3. Princip zpětnovazební regulace

Struktura zpětnovazebního regulačního systému zahrnuje některé typické podsystémy s přesně definovanou úlohou. Základní konfigurace takového jednoduchého zpětnovazebního systému s jedním vstupem a jedním výstupem (single input - single output, SISO) je uveden na obr.6-7.



Obr.6-7 Princip zpětnovazební regulace

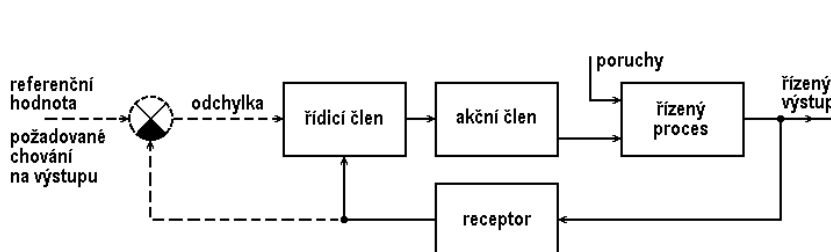
Referenční veličina R je externí signál, jehož hodnota je srovnávána se signálem na výstupu zpětnovazební větve B. Referenční veličina zpravidla představuje ideální či požadovanou hodnotu řízené veličiny. Hodnota chybového signálu je dána rozdílem referenční a zpětnovazební veličiny a tento rozdíl představuje hybnou akční veličinu systému. Je-li chybový signál nulový, znamená to, že řízená veličina má požadovanou hodnotu a není třeba zasahovat. Je-li naopak chybový signál velký, je potřeba vyvolat intenzivní akci, která uvede řízenou veličinu do požadovaných mezí. Blok přímého řízení představuje část systému, která transformuje chybový signál na akční řídicí signál, který již přímo ovlivňuje chování řízené soustavy, která může být (konečně jak každý jiný prvek schématu) ovlivněna nežádoucím působením vnějšího prostředí - poruchami. Blok zpětnovazebních prvků transformuje řízenou výstupní veličinu do tvaru, který může být použit pro srovnání s referenčním vstupem.

### 6.4.4. Příklady regulačních mechanismů v lidském organismu

Činnost živého organismu, jako jednotky existující v určitém životním prostředí, je řízena mechanismy pracujícími na mnoha **hierarchických úrovních** - a) subcelulární řízení; b) řízení na úrovni jednotlivých specializovaných buněk; c) řízení specializovanými systémy buněk; d) řízení na úrovni celého organismu.

Řídicí systémy živého organismu **nepracují nezávisle**. Spolupracují s dalšími řídicími podsystémy na různých hierarchických úrovních a ve vzájemné časové následnosti, což zajišťuje např. koordinaci řízení na centrální a lokální úrovni.

Řízení biologických systémů využívá principů **dopředné vazby, zpětné vazby, příp. předem naprogramovaných akčních zásahů**.



Obr.6-8 Blokové schéma struktury biologického řídicího systému

Systémy řízení s dopřednou vazbou pracují s otevřenou řídicí smyčkou, ve které jsou poruchy měřeny či spíše předvídaný  $\Rightarrow$  řídicí zásahy často předchází vliv poruch (běžně např. v systémech člověk - stroj). Řízení s dopřednou vazbou může být součástí zpětnovazebního systému řízení.

Zpětnovazební řízení je nejvíce používáno pro své principiální výhody - a) snížená citlivost na změny parametrů systému; b) redukce vlivu poruch; c) řídicí zásahy jsou přesnější a rychlejší. Na druhé straně, zpětná vazba může způsobit nestabilitu systému. Zpětnovazební řízení je nejpomalejší z uvedených principů.



Systém řízení založený na předem naprogramovaných akčních zásadách využívá zkušenostmi nabyté informace.

Biologické zpětnovazební řídicí systémy dělíme na **regulační systémy** a **systémy servořízení**. Regulační systémy zajišťují homeostázi - udržují parametry vnitřního prostředí v určitých fyziologických mezích v závislosti na změnách vnějšího prostředí a změnách parametrů systému. Systémy servořízení jsou součástí nervosvalového aparátu těla.

Nejjednodušší vyjádření struktury biologického řídicího systému je na obr.6-8. Každá vazba mezi bloky ve skutečnosti představuje několik paralelních kanálů a každý blok několik dílčích vzájemně spolupracujících členů.

Jako receptory slouží specializované buňky či orgány, které měří řízenou veličinu primárně či sekundárně, prostřednictvím jiné veličiny. Jejich vlastnosti (citlivost) mohou být řízenou veličinou modifikovány (hierarchická regulace), čímž se mění převodní vstupní/výstupní charakteristika receptoru (světelný tok dopadající na sítnici je ovládán pupilárním reflexem) - v technických regulačních systémech je tato funkce hierarchicky jednodušší, je zajišťována regulačním členem.

Referenční vstup a rozdílový člen se v biologických regulačních systémech zpravidla nevyskytují jako zvláštní funkční jednotky, v biologických systémech servořízení však tomu tak je. Řídicí odchylka je generována na základě různých psychofyziologických procesů (sledovací a sakadické pohyby oka), nemusí být určena jen lineárně (pomocí rozdílu skutečné a žádané hodnoty), jak je běžné u technických systémů, nýbrž nelineárně, příp. parametricky (možnost adaptace).

Řídicí člen je v biologických systémech, na rozdíl od technických systémů, velice obtížné jednoznačně identifikovat, opět díky složitým hierarchickým vazbám v celém řídicím procesu.

Akční členy jsou v biologických systémech různých typů - mění rychlost metabolických procesů, vasomotorickou aktivitu, příp. svalové napětí. Pracují s vysokým ziskem (malý výkon buzení, velký výkon na výstupu). Mohou zastávat i více funkcí - např. kosterní svaly - mechanická práce s minimální produkcí tepla a termoregulační prvek s maximální produkcí tepla.

Regulační procesy vnitřního prostředí organismu udržují koncentrace jednotlivých substancí a jejich vzájemné složení v normálních fyziologických rozsazích a tak zajišťují pro organismus optimální pracovní podmínky. Regulace se týká zejména kyslíku, elektrolytů, proteinů a aminokyselin, cukrů, koncentrace lipidů a obsahu vody v organismu.

Lze toho dosáhnout:

- (i) řízením vstupu potřebných substancí;
- (ii) zpracováním látek vnitřního prostředí v daných metabolických systémech;
- (iii) spotřebou a vylučováním daných látek.

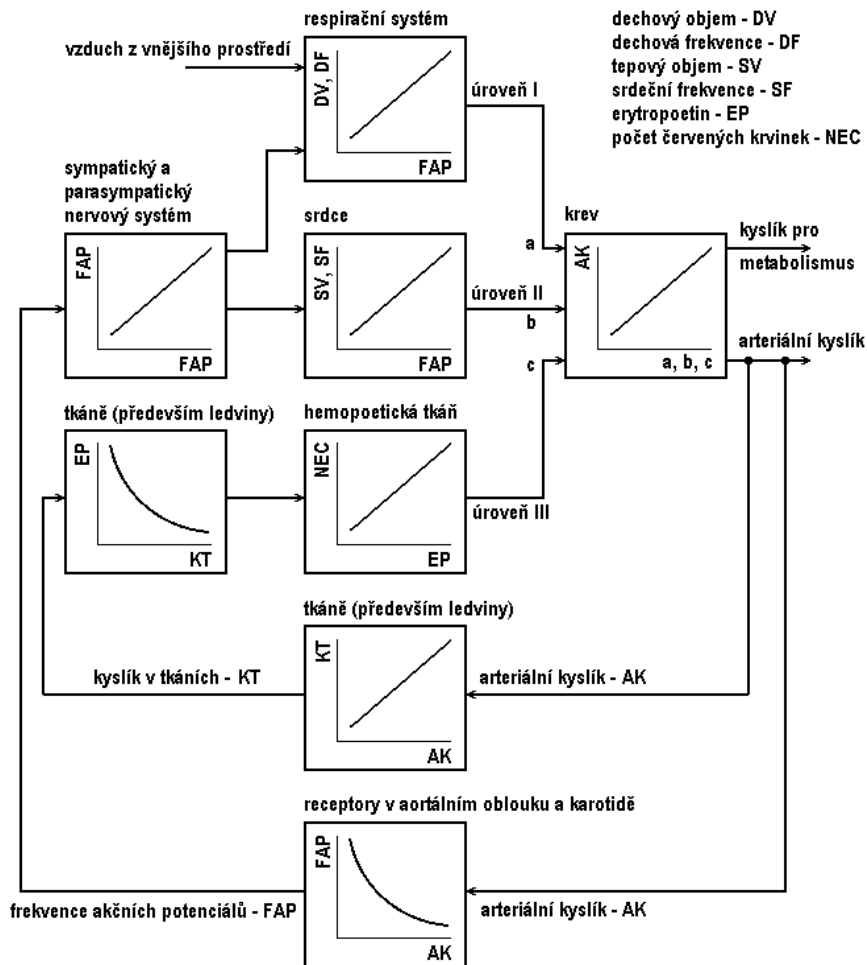
Zatímco řízení vstupu umožňuje jen relativně hrubé řízení (s výjimkou regulace  $O_2$ ), druhé dvě alternativy poskytují prostředky pro jemnější doladování složení vnitřního prostředí organismu.

Řízení obsahu kyslíku a  $Na^+$  a  $Ca^{++}$  iontů zahrnuje různé procesy na více hierarchických úrovních. Naopak regulace obsahu zbývajících důležitých elektrolytů (draslík, chlór a fosforečnany) probíhá hlavně prostřednictvím ovládním jejich vstupu a vylučování z organismu. Regulace koncentrací aminokyselin, cukrů a tuků závisí především na řízení metabolických procesů. Konečně, obsah vody je závislý na jejím přísunu a vylučování a je řízen hodnotami osmotického tlaku.

### **Řízení obsahu kyslíku**

Množství kyslíku dodávaného do tkání je určeno dvěma typy procesů:

- lokálním řízením průtoku krve danou tkání;
- řízením obsahu kyslíku v krvi, což se děje na třech úrovních -



Obr.6-9 Blokové schéma regulace obsahu kyslíku v organismu

úroveň I: regulací dechové frekvence a objemu - tento proces udržuje parciální tlak kyslíku v alveolárním vzduchu na takové hodnotě, že je zajištěno optimální okysličování hemoglobinu - zajišťuje dýchací systém;

úroveň II: regulací tepové frekvence a objemu - využívá podmínek daných úrovní I k zajištění dostatečné rychlosti výměny kyslíku (plynů) tkáních - zajišťuje kardiovaskulární systém;

úroveň III: regulací počtu červených krvinek - adaptace systému na dlouhodobý pokles parciálního tlaku  $O_2$ ; umožňuje větší vazací kapacitu kyslíku způsobenou větším počtem červených krvinek v konstantním objemu krve.

### Řízení tělesné teploty

Tělesná teplota je udržována ve velice úzkém rozsahu, který představuje optimum z hlediska chemických procesů probíhajících v organismu. Cyklicky se mění s 24 hodinovou periodou, přičemž minimálních hodnot nabývá v noci kolem 3 hodiny a maxima v pozdním odpoledni kolem 18 hodiny.

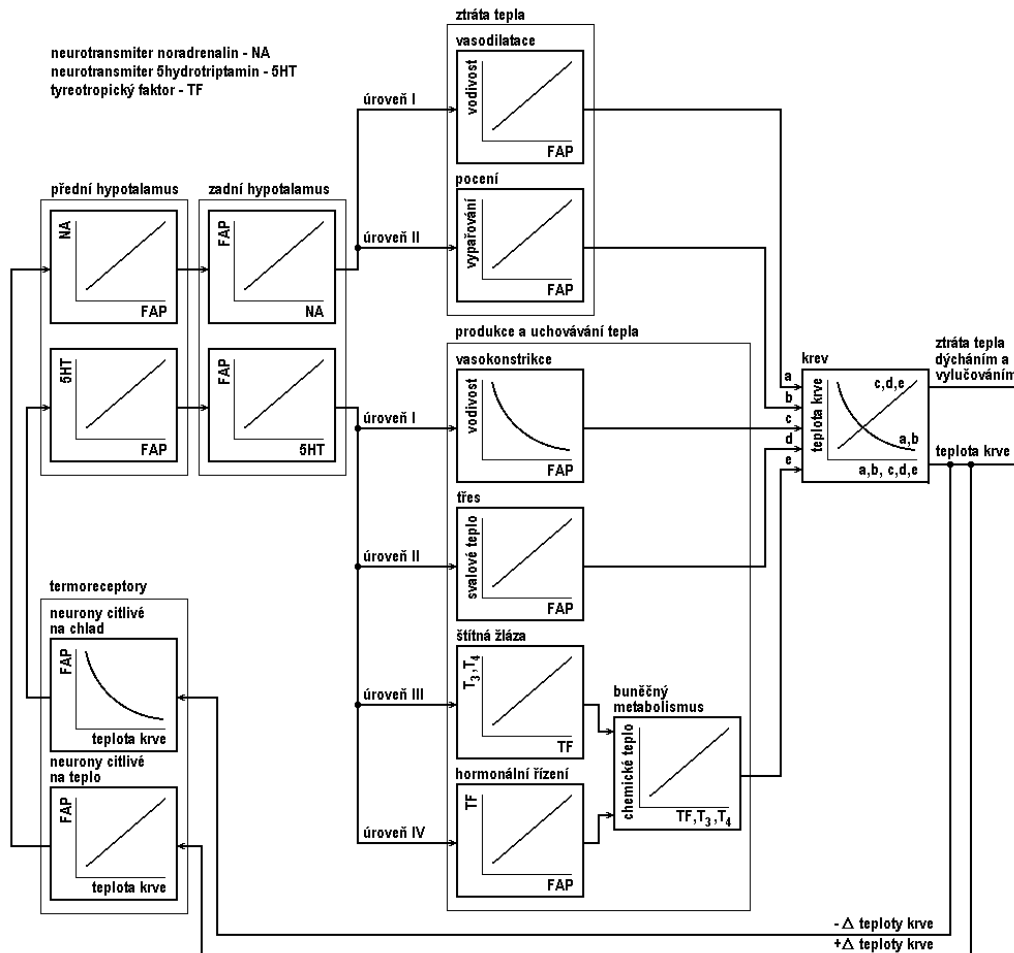
Teplota je regulována pomocí produkce tepla uvnitř organismu a prostřednictvím výměny tepla s vnějším prostředím. Lidský organismus vytváří teplo především jako sekundární produkt v něm probíhajících chemických reakcí a teplo si vyměňuje s vnějším prostředím prostřednictvím pokožky především - vedením a zářením. Další způsoby jak lze snižovat teplotu je výdej tepla dýcháním a vylučováním (potem, močí a stolicí). Výměna tepla závisí na teplotě a stavu vnějšího prostředí.

Tepelné záření (radiace) je proces spojený s emisí tepla ve formě elektromagnetického vlnění (infračervená oblast o vlnových délkách 5 - 20  $\mu m$ ). Úroveň emise je dána teplotním gradientem mezi tělem a prostředím. Vedení (kondukcce) tepla je způsobeno jednoduchým přenosem tepelné energie při pří-

mém kontaktu s okolními předměty (včetně vzduchu) s rozdílnou teplotou. Účinnost je nevalná, protože po vyrovnání teplot další vedení tepla neprobíhá.

Při snížení teploty se uplatňují následující procesy umožňující nahradit ztrátu tepla (produkci tepla je možné zvýšit až na čtyřnásobek základní produkce):

- úroveň I: vasokonstrikce a následný vzestup tepelného odporu;
- úroveň II: okamžitá produkce tepla prostřednictvím volní svalové práce, příp. svalového třesu



Obr.6-10 Blokové schéma regulace tělesné teploty

vyvolaného autonomním nervovým systémem;

- úroveň III a IV: produkce tepla zvýšením metabolismu pomocí hormonů štítné žlázy (prohormonu tyroxinu  $T_4$  a aktivního hormonu trijódtyroninu  $T_3$ ); protože je tento způsob řízení hormonální, je reakční doba významně delší - v případě  $T_3$  řádově hodiny.

Velice pomalý adaptivní mechanismus přizpůsobování snížené vnější teplotě je tvorba teplotně izolační tukové tkáně. Naopak charakteristické aklimatizační procesy na trvale zvýšenou okolní teplotu zahrnují zvýšený rozsah vylučování potu, snižování obsahu soli v potu a zvýšení pocitu žízně.

Při zvýšení teploty se jako regulační mechanismy uplatňují zejména vasodilatace a pocení. Vasodilatací se teplo vydává zářením a sáláním, pocení snižuje teplotu vypařováním.

Centrum řídicí termoregulační procesy se nachází v hypotalamu, kde se kombinují signály z receptorů umístěných přímo v hypotalamu a dále v kůži a hlubokých tkáních. Kůže je vybavena receptory jak chladu, tak tepla, přičemž chladových receptorů je více a jsou rovnoměrněji rozmístěny. Hluboké tepelné receptory jsou pouze v některých částech těla - v páteřní míše, břišní dutině a podél velkých cév. Podobně jako kožní detektory detekují především chlad.



Podsystem se dvěma paralelně zapojenými přímými větvemi se systémy  $F_1$  a  $F_2$  má přenosovou funkci

$$F_{12} = F_1 + F_2 \quad (6.35)$$

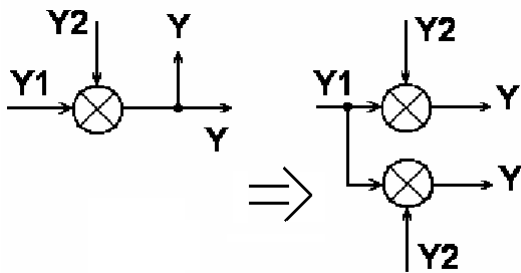
Celkový přenos je poté dán sériovým zapojením obou dílčích systémů  $F_{12}$  a  $F_{23}$  a je tedy roven

$$F = F_{23} F_{12} = \frac{F_1 + F_2}{1 + F_3} \quad (6.35)$$

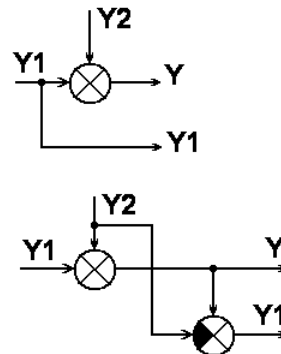
□□□

Ke zjednodušení složitých systémových schémat lze použít, za předpokladu, že všechny dílčí systémy jsou lineární, některá standardní pravidla uvádíme v následující tabulce.

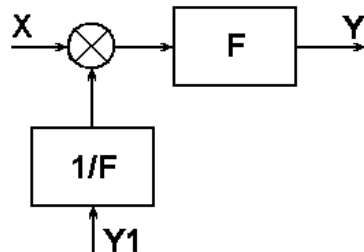
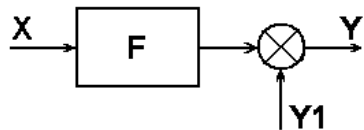
záměna pořadí součtových členů a změna počtu součtových členů (jejich slučování) a  
záměna pořadí součtového členu a větvení signálu



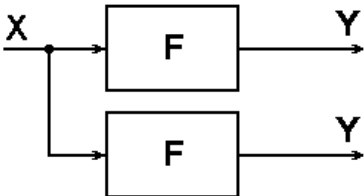
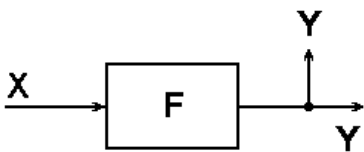
záměna pořadí rozvětvení signálu a součtového členu



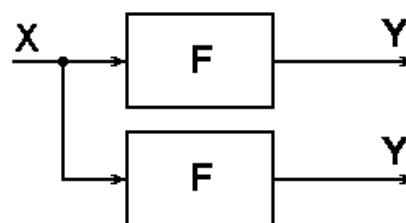
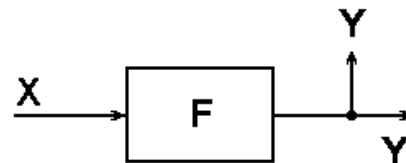
přenesení součtového členu před blok



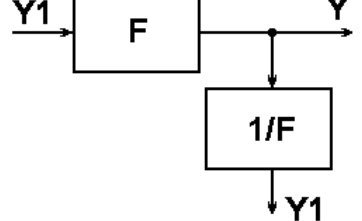
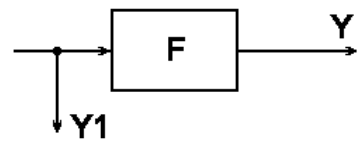
přenesení rozvětvení před blok



přenesení součtového členu za blok



přenesení rozvětvení za blok



Obr.6-13 Základní pravidla blokové algebry

### 6.5.1. Výpočet přenosové funkce pomocí Masonova pravidla

Zatímco výše uvedený postup výpočtu přenosové funkce pomocí pravidel blokové algebry byl založen na více méně heuristické aplikaci určitých pravidel pro zjednodušení schématu, je Masonovo pravidlo exaktní algoritmus výpočtu přenosové funkce složitějšího systému s překříženými vazbami.

Než bude možné uvést algoritmus výpočtu je potřeba definovat některé pojmy, se kterými Masonovo pravidlo pracuje.

**Přímá větev** je orientovaný graf spojující vstup s výstupem tak, že se v něm každý prvek větve vyskytuje pouze jednou.

**Přenos přímé větve** je součin všech přenosů prvků větve.

**Smyčka** je uzavřený orientovaný graf, přičemž každý součtový člen i přenosový blok se prochází pouze jednou.

**Nedotýkající se smyčky** (resp. smyčka a přímá větev) jsou takové smyčky a větve, které nemají společné ani sčítací místo ani blok.

Máme-li definovány tyto základní pojmy, lze zformulovat postup výpočtu.

Přenosová funkce celého systému je dána vztahem

$$F(p) = \frac{\sum V_i D_i}{D} = \frac{\sum V_i (1 - \sum S_i^1 + \sum S_i^2 - \dots)}{1 - \sum S^1 + \sum S^2 - \sum S^3 + \dots} \quad (6.36)$$

kde

$V_i$  je přenos  $k$ -té přímé větve;

$D$  je tzv. determinant blokového schématu,  $D_i$  je determinant té části schématu, která se nedotýká  $i$ -té přímé větve;

$\sum S^r$  je součet součinů všech  $r$  vzájemně se nedotýkajících smyček a

$\sum S_i^r$  je součet součinů všech  $r$  vzájemně se nedotýkajících smyček, které se nedotýkají  $i$ -té přímé větve.

**Příklad:**

Řešení:

Přenosi v přímých větvích:  $F_1, F_2$

Přenos zpětnovazební smyčky:  $-F_2F_3$

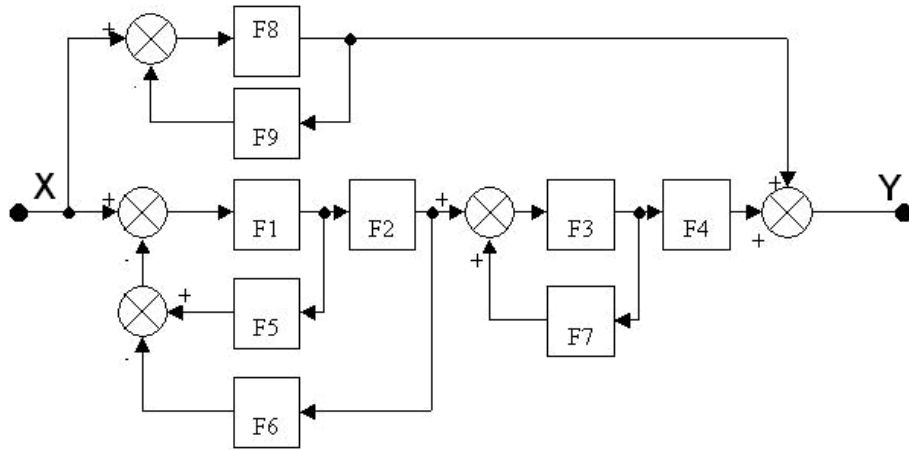
Smyčky a přímé větve se dotýkají a proto je výsledná přenosová funkce dána vztahem

$$F = \frac{F_1 + \dot{2}}{1 + \dot{2}F_3} \quad (6.37)$$

□□□

Příklad:

Určete přenosovou funkci systému podle obr.6-14 podle Masonova pravidla.



Obr.6-14 Zadání systému

Řešení:

Požadovaná přenosová funkce je dána vztahem

$$F = \frac{F1 \cdot F2 \cdot F3 \cdot F4 (1 + F8F9) + F8(1 - F5F3F7 - F1F2F6 - F1F5F3F7 + F2F6F3F7)}{1 + F5F1F2F6 - F3F7 + F8F9 + F3F7(-F1F5 + F2F6 - F8F9) + F8F9(-F1F5 + F2F6) - (F8F9(-F1F5F3F7 + F2F6F3F7))}$$

□□□