

Metten, sturen en regelen

R.R.P. van Nooijen

Afdeling Water management
Faculteit Civiele Techniek en Geowetenschappen
Technische Universiteit Delft

Slimmer Waterbeheer met Real-Time Control, 11-12 oktober 2016

Sturen en Regelen

- Voorbeelden uit de praktijk
- Sturingstypes in context

Regeltechniek

- Componenten en systemen
- Hybride systemen

De PI regelaar

- Theorie
- Practicum

Sturen en Regelen

Voorbeelden uit de praktijk

Sturingstypes in context

Regeltechniek

Componenten en systemen

Hybride systemen

De PI regelaar

Theorie

Practicum



Figuur: Polder (Jan Arkesteijn, public domain)

- ▶ Peilvakken
- ▶ Polder
- ▶ Boezem

De vaste stuw (overlaat)



Figuur: Stuw („Titico”, public domain)

Formule

Voor $h_{\text{bovenstrooms}} > h_{\text{kruin}}$ en $h_{\text{benedenstrooms}} < h_{\text{kruin}}$

$$c_{\text{stuw}} \times b \times (h_{\text{bovenstrooms}} - h_{\text{kruin}}) \times \sqrt{h_{\text{bovenstrooms}} - h_{\text{kruin}}}$$

waar b = doorstroombreedte en c_{stuw} = kunstwerk afhankelijke constante (meestal $1 < c_{\text{stuw}} < 2$).

(Theoretisch voor lange stuw zonder wrijving: $\frac{2}{3} \times \sqrt{\frac{2g}{3}} \approx 1.7 \text{ m}^{\frac{1}{2}}/\text{s}$, g = valversnelling aan het aardoppervlak, $\approx 9.81 \text{ m/s}^2$)

- ▶ Noodzakelijk:
 - ▶ Afstemmen afstroom over stuw op instroom in peilvak
 - ▶ Naar juiste peil brengen
- ▶ Hoe stemt stuw instroom af op uitstroom?
 - ▶ als $\text{instroom} > \text{afstroom}$ stijgt het peil \Rightarrow afstroom neemt toe
 - ▶ als $\text{instroom} < \text{afstroom}$ daalt het peil \Rightarrow afstroom neemt af
 - ▶ als $\text{instroom} = \text{afstroom}$ dan peil constant
- ▶ Juiste peil?
 - ▶ Helaas bijna altijd een afwijking ...



Figuur: Poldergemaal („Gouwenaar”, public domain)

- ▶ Gebruikelijke regeling (poldergemalen):
 - ▶ gaat aan bij aanslagpeil (streefpeil + 5 a 10 cm)
 - ▶ gaat uit bij afslagpeil (streefpeil - 5 a 10 cm)
- ▶ Gebruikelijke regeling (rioolgemalen):
 - ▶ gaat aan bij aanslagpeil (bovenkant onderkant inkomende buis B.O.B.)
 - ▶ gaat uit bij afslagpeil (veilige afstand boven bodem pompkelder)

- ▶ Handhaaft bovengrens alleen voor instroom $<$ pomp capaciteit
- ▶ Kan geen water inlaten (probleem bij „negatieve” instroom)
- ▶ Afstand tussen aanslagpeil en afslagpeil nodig om pendelen te voorkomen
- ▶ Het is aan te bevelen peilmetingen af te schermen van golfjes

1. Wat willen we bereiken?
 - 1.1 en hoe kwantificeren we succes?
2. Hoe kunnen we ingrijpen?
 - 2.1 Kunstwerken, pompen, enz.
3. Wat weten we?
 - 3.1 Beschikbare metingen;
 - 3.2 Kennis systeemgedrag;
 - 3.3 Beschikbare voorspellingen (KNMI, bovenstroomse debietmetingen, ...).

- ▶ Probeer om voor een systeem dat u kent de kernvragen te beantwoorden (5 minuten)
- ▶ Overleg met uw burens (5 minuten)
- ▶ Korte samenvatting resultaten

1. Wat willen we bereiken?
 - 1.1 en hoe kwantificeren we succes?
2. Hoe kunnen we ingrijpen?
 - 2.1 Kunstwerken, pompen, enz.
3. Wat weten we?
 - 3.1 Beschikbare metingen;
 - 3.2 Kennis systeemgedrag;
 - 3.3 Beschikbare voorspellingen (KNMI, bovenstroomse debietmetingen, ...).

Sturen en Regelen

Voorbeelden uit de praktijk

Sturingstypes in context

Regeltechniek

Componenten en systemen

Hybride systemen

De PI regelaar

Theorie

Practicum

Voorbeeld: Meertje met zomer en winterpeil.

- ▶ Zomerpeil $-0,75\text{m}$ NAP, winterpeil $-0,9\text{m}$ NAP.
- ▶ Gemiddeld debiet zomer: $0,01\text{m}^3/\text{s}$, winter: $0,05\text{m}^3/\text{s}$.
- ▶ Rechthoekige stuw, $2,0\text{m}$ brede doorstroom opening, $c_{\text{stuw}} = 1,7$.
- ▶ Stand kruin: zomer: $-0,77\text{m}$ NAP, winter $-0,96\text{m}$ NAP.
- ▶ Verstellen handmatig op vaste data in het jaar

„Definitie”

- ▶ Algemene term voor alle regelingen zonder terugkoppeling
- ▶ Regel actie op basis van ervaring, geen metingen, geen voorspellingen

Voorbeeld: Meertje met zomer en winterpeil.

- ▶ Zomerpeil $-0,75\text{m}$ NAP, winterpeil $-0,9\text{m}$ NAP.
- ▶ Gemiddeld debiet zomer: $0,01\text{m}^3/\text{s}$, winter: $0,05\text{m}^3/\text{s}$.
- ▶ Rechthoekige stuw, $2,0\text{m}$ brede doorstroom opening, $c_{\text{stuw}} = 1,7$.
- ▶ Stand kruin: zomer: $-0,77\text{m}$ NAP, winter $-0,96\text{m}$ NAP.
- ▶ Verstellen handmatig op vaste data in het jaar

„Definitie”

- ▶ Algemene term voor alle regelingen zonder terugkoppeling
- ▶ Regel actie op basis van ervaring, geen metingen, geen voorspellingen

Voorwaartsregeling of voorwaartse koppeling

Feed forward

Voorbeeld: Singel met regelbare pompen

- ▶ Doorstroomregeling m.b.v. twee pompen.
- ▶ Instroom via pomp met vast toerental en gemeten debiet
- ▶ Uitstroom via pomp met variabel toerental
- ▶ Uitstroom volgt meting van instroom

„Definitie”

- ▶ Speciale vorm van sturing
- ▶ Regel actie op basis van meting systeem *invoer*
- ▶ Regeling uitgaande pomp voor singel

Voorwaartsregeling of voorwaartse koppeling

Feed forward

Voorbeeld: Singel met regelbare pompen

- ▶ Doorstroomregeling m.b.v. twee pompen.
- ▶ Instroom via pomp met vast toerental en gemeten debiet
- ▶ Uitstroom via pomp met variabel toerental
- ▶ Uitstroom volgt meting van instroom

„Definitie”

- ▶ Speciale vorm van sturing
- ▶ Regel actie op basis van meting systeem *invoer*
- ▶ Regeling uitgaande pomp voor singel

Terugkoppeling of Gesloten regelkring

Feedback

Voorbeeld: Overlaat die bovenstrooms peil regelt

- ▶ Debiet proportioneel met $(\text{waterhoogte boven kruin})^{3/2}$

„Definitie”

- ▶ Regelactie op basis van meting van verschil tussen gewenste en actuele situatie

Terugkoppeling of Gesloten regelkring

Feedback

Voorbeeld: Overlaat die bovenstrooms peil regelt

- ▶ Debiet proportioneel met $(\text{waterhoogte boven kruin})^{3/2}$

„Definitie”

- ▶ Regelactie op basis van meting van verschil tussen gewenste en actuele situatie

Lineaire proportionele regelaar (continu)

Terugkoppeling of Gesloten regelkring

Voorbeeld: Meertje met ongeregelde instroom q_{in}

Pomp met variabel toerental voor uitstroom. Streefpeil $-0,8\text{m}$ NAP. Pompdebiet $\left(\frac{h_{\text{meertje}}}{1\text{m}} + 0,8\right) \times 5\text{m}^3/\text{s}$. Uitstroom is *lineair proportioneel* met afwijking van streefpeil.

Werking: uitstroom $<$ instroom, peilafwijking groeit; uitstroom $>$ instroom, peilafwijking neemt af.

In formule vorm (a : oppervlak in m^2 , peilen in meters, dh/dt in m/s)

$$\frac{dh}{dt} = \frac{q_{in} - (h - h_{\text{streefpeil}}) \times (5\text{m}^2/\text{s})}{a}$$

Sturen en Regelen

Voorbeelden uit de praktijk
Sturingstypes in context

Regeltechniek

Componenten en systemen
Hybride systemen

De PI regelaar

Theorie
Practicum

Componenten

De juiste vertaler op de juiste plek

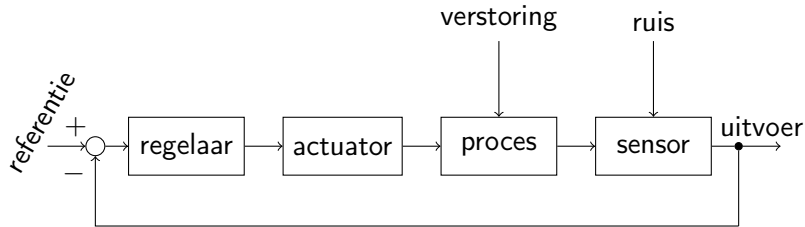
- ▶ Fysische grootheid $\xrightarrow{\text{sensor}}$ meetsignaal (sensor \equiv meetapparaat)
- ▶ meetsignaal $\xrightarrow{\text{regelaar}}$ regelsignaal (regelaar vertaalt van beschikbare informatie naar gewenste actie)
- ▶ regelsignaal $\xrightarrow{\text{actuator}}$ actie, die het systeem beïnvloedt (voorbeeld van actuator: pomp)

- ▶ Systeem: model van duidelijk afgebakend deel van de werkelijke wereld
- ▶ Ingangsgrootheid (input): hoe de rest van de wereld het systeem beïnvloedt
- ▶ Uitgangsgrootheid (output): hoe het systeem de rest van de wereld beïnvloedt
- ▶ Toestand (state): het „geheugen” van het systeem
- ▶ Referentiegrootheid: gewenste waarde voor een bepaalde uitgangsgrootheid
- ▶ Afwijking (error): verschil tussen een uitgang en de bijbehorende referentie

Praten over samengestelde systemen

Een plaatje is 10^n woorden waard ...

- ▶ Blokken: processen.
- ▶ Lijnen met pijlen: informatiestromen met richting (signalen).



Sturen en Regelen

Voorbeelden uit de praktijk
Sturingstypes in context

Regeltechniek

Componenten en systemen
Hybride systemen

De PI regelaar

Theorie
Practicum

Watersysteem = te regelen proces

- ▶ Fysische processen
- ▶ Grootheden veranderen meestal continu in de tijd

Computer = regelaar

- ▶ Zeer zelden analoog (continu in de tijd en de uitvoer)
- ▶ Bijna allemaal digitaal en met tijdstappen

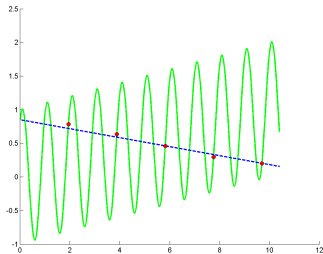
Actuatoren

- ▶ Bijna altijd: beperking op aantal schakelingen/instellingswijzigingen per uur.
- ▶ Zeer zelden met hoge precisie instelbaar.

- ▶ Continue tijd $\xrightarrow{\text{sampler}}$ discrete tijd: bemonsteren, „sampling”
- ▶ Discrete tijd $\xrightarrow{\text{ZOH}}$ continue tijd: waarde vasthouden, ZOH = „Zero order hold”

- ▶ Fysische systeemtoestand verandert continu in de tijd
- ▶ Metingen worden m keer per uur ingewonnen
- ▶ Computer (of PLC) berekent regelacties
- ▶ Kunstwerken worden n keer per uur versteld
- ▶ Dit zijn *hybride* systemen

Gevaar van een beperkt aantal metingen



Figuur: De cirkeltjes zijn metingen, wat is het echte signaal: stippellijn of slinger?

Sturen en Regelen

Voorbeelden uit de praktijk
Sturingstypes in context

Regeltechniek

Componenten en systemen
Hybride systemen

De PI regelaar

Theorie
Practicum

Beschrijving variant I

Een vijver (singel, peilvak) met een open water oppervlak a van 1000m^2 ontvangt een onbekende variabele instroom $q_{\text{in}}(t)$, die tussen de $0,01\text{m}^3/\text{s}$ en $0,25\text{m}^3/\text{s}$ ligt. Het streefpeil h_{streef} is $-0,75\text{m}$ NAP. Een pomp met variabel toerental en een maximale capaciteit van $0,27\text{m}^3/\text{s}$ is beschikbaar om het overtollige water af te voeren. De instelling van de pomp wordt eens per Δt seconden aangepast.

Beschrijving variant II

Als variant I, maar met een verstelbare stuw met doorstroombreedte 1m en $c_{\text{stuw}} = 1,7$ om het overtollige water af te voeren. De instelling van de kruin van de stuw wordt eens per Δt seconden aangepast.

Vijver

$$\frac{dh}{dt}(t) = \frac{q_{\text{in}}(t) - q_{\text{uit}}(t)}{a}$$

$$h(0) = h_{\text{initieel}}$$

peil h , uitstroom q_{uit} , en initieel peil h_{initieel} .

Discrete PI regelaar

$$u(j) = k_p e(j) + k_i \sum_{i=0}^j e(i)$$

waar $e(j)$ de afwijking van streefpeil is op tijd t_j en $u(j)$ de regel actie van t_j to t_{j+1} .

„Integrator wind up”

- ▶ Stel het regelende kunstwerk heeft onder- en bovengrenzen op de regel actie

$$u_{\text{hulp}}(j) = k_p e(j) + k_i \sum_{i=0}^j e(i)$$

$$u(j) = \min(\max(0, u_{\text{hulp}}(j)), 1)$$

- ▶ Helaas blijft de som oplopen
- ▶ Als de verstoring ophoudt en fout nul wordt ...
- ▶ Wordt nog een tijdje – in de verkeerde richting – doorgestuurd.

„Integrator wind up”

- ▶ Stel het regelende kunstwerk heeft onder- en bovengrenzen op de regel actie

$$u_{\text{hulp}}(j) = k_p e(j) + k_i \sum_{i=0}^j e(i)$$

$$u(j) = \min(\max(0, u_{\text{hulp}}(j)), 1)$$

- ▶ Helaas blijft de som oplopen
- ▶ Als de verstoring ophoudt en fout nul wordt ...
- ▶ Wordt nog een tijdje – in de verkeerde richting – doorgestuurd.

Discrete PI regelaar (beschermd tegen „wind up”)

$$u_{\text{hulp}}(j) = u(j-1) + k_P(e(j) - e(j-1)) + k_I e(j)$$

$$u(j) = \min(\max(0, u_{\text{hulp}}(j)), 1)$$

- ▶ Als instroom \neq uitstroom zal het peil gaan afwijken van streefpeil
- ▶ Een proportionele regelaar zal de uitstroom op de instroom afstemmen
- ▶ Echter: er treedt een blijvende afwijking van streefpeil op
- ▶ Het sommatie deel van een PI regelaar kan hiervoor in de loop van de tijd corrigeren

Vijver met bidirectionele pomp

Voor het gemak nemen we aan dat de pomp een onbeperkte maximum capaciteit heeft en in beide richtingen kan pompen, dus zowel water kan aanvoeren als afvoeren. Vijver water oppervlak a is 1000m^2 , het streefpeil h_{streef} is $-0,75\text{m}$ NAP en de tijdstap Δt is 300s . Stel op tijd $t = 00 : 00 : 00$ (hh:mm:ss) is de instroom $0\text{m}^3/\text{s}$, maar tussen tijd $t = 00 : 07 : 00$ $t = 00 : 09 : 00$ verandert dit lineair van $0\text{m}^3/\text{s}$ naar $0,24\text{m}^3/\text{s}$. Daarna blijft deze instroom gehandhaafd.

Rekenvoorbeeld deel II: tijdsevolutie proportioneel

tijd hh:mm:ss	peil m NAP	afwijking m	instroom m^3/s	actie m^3/s
00:00:00	-0,75	0	0	0
00:05:00	-0,75	0	0	0
00:07:00	-0,75	0	0	n.v.t.
00:08:00	-0,7464	0,0036	0,12	n.v.t.
00:09:00	-0,7356	0,0144	0,24	n.v.t.
00:10:00	-0,7212	0,0288	0,24	0,144
00:15:00	-0.6924	0,0576	0,24	0,288
00:20:00	-0.7068	0,0432	0,24	0,216
00:25:00	-0.6996	0,0504	0,24	0,252
00:30:00	-0.7032	0,0468	0,24	0,234
00:35:00	-0.7014	0,0486	0,24	0,243

Tabel: Tijdsevolutie, $k_p = 5$, $k_I = 0$

tijd hh:mm:ss	peil m NAP	afwijking m	afw. cumulatief m	instroom m ³ /s	actie m ³ /s
00:00:00	-0,75	0	0	0	0
00:05:00	-0,75	0	0	0	0
00:07:00	-0,75	0	n.v.t.	0	n.v.t.
00:08:00	-0,7464	0,0036	n.v.t.	0,12	n.v.t.
00:09:00	-0,7356	0,0144	n.v.t.	0,24	n.v.t.
00:10:00	-0,7212	0,0288	0,0288	0,24	0,2304
00:15:00	-0,7183	0,0317	0,0605	0,24	0,3398
00:20:00	-0,7483	0,0017	0,0622	0,24	0,1953
00:25:00	-0,7349	0,0151	0,0774	0,24	0,3078
00:30:00	-0,7552	-0,0052	0,0722	0,24	0,1905
00:35:00	-0,7403	0,0097	0,0818	0,24	0,2937

Tabel: Tijdsevolutie, $k_p = 5$, $k_I = 3$

Puur proportioneel

$$k_I = 0$$

$$0 < k_P < 2 \frac{a}{\Delta t}$$

Proportioneel met integrerende term

$$0 < k_P < 2 \frac{a}{\Delta t}$$

$$0 \leq k_I < 2 \left(2 \frac{a}{\Delta t} - k_P \right)$$

- ▶ Geen algemene regels, behalve stabiliteits eisen
- ▶ Kies hoge k_p , lage k_i als oscillaties ongewenst zijn
- ▶ Kies lage k_p , hoge k_i als snel naar streefpeil het belangrijkst is
- ▶ Houdt altijd een marge voor fouten in a en/of Δt
- ▶ Bij een kanaal: neem a op basis van „vlakke” deel van stuwkromme

Stabiliteit discrete proportionele regelaar

Informeel en optioneel

- ▶ Geen instroom
- ▶ regeling puur lineair

$$h_{k+1} - h_k = -k_p \frac{(300\text{s}) \times 1\text{m}^3\text{s}^{-1}}{1000\text{m}^2} (h_k - h_{\text{ref}})$$

$$(h_{k+1} - h_{\text{ref}}) = \left(1 - k_p \frac{(300\text{s}) \times 1\text{m}^3\text{s}^{-1}}{1000\text{m}^2}\right) (h_k - h_{\text{ref}})$$

$$(h_{k+1} - h_{\text{ref}}) = \left(1 - k_p \frac{(300\text{s}) \times 1\text{m}^3\text{s}^{-1}}{1000\text{m}^2}\right)^2 (h_{k-1} - h_{\text{ref}})$$

Sturen en Regelen

Voorbeelden uit de praktijk
Sturingstypes in context

Regeltechniek

Componenten en systemen
Hybride systemen

De PI regelaar

Theorie
Practicum

- ▶ Korte instructie Sobek en gezamenlijk doorlopen eerste deel van eerste oefening
- ▶ In paren werken aan overige oefeningen