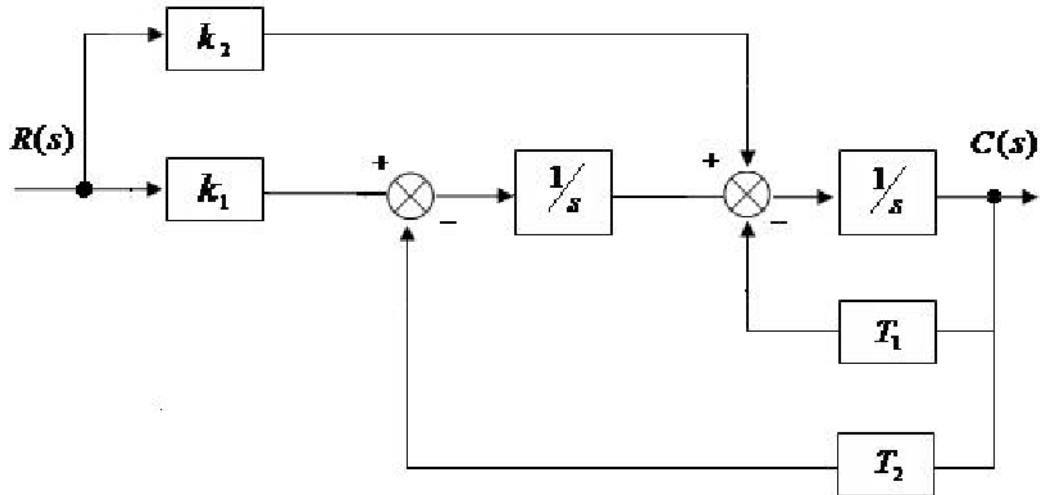
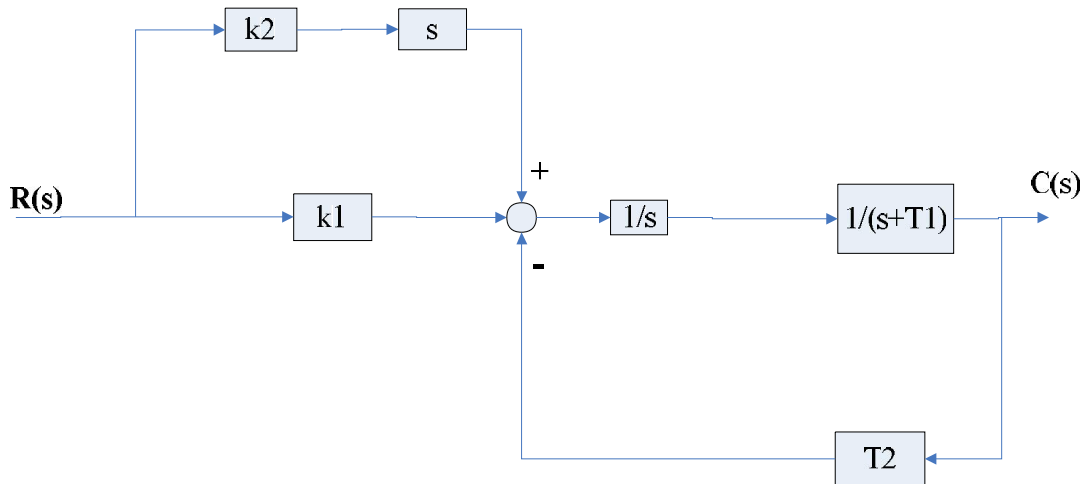


## 自动控制原理答案二十五

一、系统结构图如图 1 所示，求  $\frac{C(s)}{R(s)}$



等效变换得：



用信号流图法。

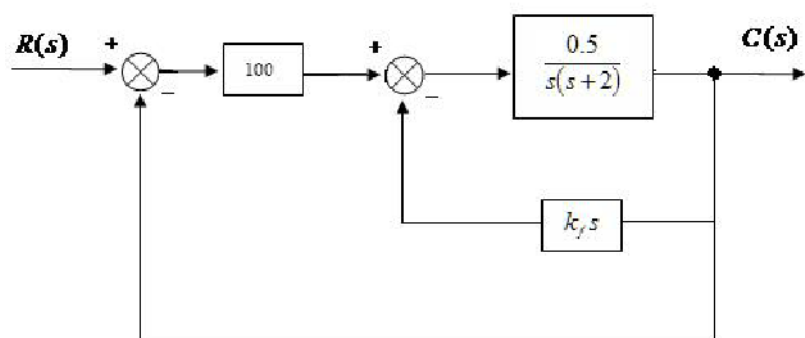
前向通路有 2 条： $k_2 s \frac{1}{s} \frac{1}{s+T_1}$  和  $k_1 \frac{1}{s} \frac{1}{s+T_1}$

回路只有一条： $-T_2 \frac{1}{s} \frac{1}{s+T_1}$ ，而且与两条前向通路都有接触。

$$\frac{C(s)}{R(s)} = \frac{\frac{k_2}{s+T_1} + \frac{k_1}{s(s+T_1)}}{1 + \frac{T_2}{s(s+T_1)}} = \frac{k_2 s + k_1}{s^2 + T_1 s + T_2} \quad (\text{过程 8 分, 结果 2 分})$$

二、已知系统的结构图如图 2 所示, 若  $r(t) = 2 \times 1(t)$  时, 当  $k_f \neq 0$  时, 若要使  $\sigma_p = 20\%$ ,

试求  $k_f$  应为多大? 并求出此时的过渡时间  $t_s$  的值。



解: 闭环传递函数为:

$$\phi(s) = \frac{Y(s)}{R(s)} = \frac{50}{s^2 + (2 + 0.5k_f)s + 50} = \frac{\omega_n^2}{s^2 + 2\zeta\omega_n s + \omega_n^2} \quad (3 \text{ 分})$$

$$\text{可得: } \omega_n = 7.07 \text{ (rad/s)} \quad (0.5 \text{ 分})$$

$$\zeta = \frac{2 + 0.5k_f}{2\sqrt{50}} \quad (2 \text{ 分})$$

$$\text{由题上给出的条件: } \sigma_p = 20\% = e^{-\frac{\pi\zeta}{\sqrt{1-\zeta^2}}} \times 100\% \quad (2 \text{ 分})$$

$$\text{得: } \zeta = 0.46 \quad (0.5 \text{ 分})$$

$$\text{代入 } \zeta = \frac{2 + 0.5k_f}{2\sqrt{50}}, \text{ 得: } k_f = 9 \quad (1 \text{ 分})$$

调整时间  $t_s$  为:

$$\text{当 } \Delta = 5\% \text{ 时, } t_s = \frac{3}{\zeta\omega_n} = \frac{3}{7.07 \times 0.46} = 0.922 \text{ (s)} \quad (0.5 \text{ 分})$$

$$\text{当 } \Delta = 2\% \text{ 时, } t_s = \frac{4}{\xi\omega_n} = \frac{4}{7.07 \times 0.46} = 1.230(s) \quad (0.5 \text{ 分})$$

三、设单位负反馈系统的开环传递函数为

$$G(s) = \frac{k}{s \left(1 + \frac{1}{3}s\right) \left(1 + \frac{1}{6}s\right)}$$

若要闭环特征方程的根的实部均小于-1，问  $k$  的取值范围。

解：

系统闭环特征方程为：

$$D(s) = s \left(1 + \frac{1}{3}s\right) \left(1 + \frac{1}{6}s\right) + k = 0 \quad (3 \text{ 分})$$

即  $D(s) = s^3 + 9s^2 + 18s + 18k = 0$

若要闭环特征方程的根的实部均小于-1，可令  $s = s_1 - 1$ ，将  $s$  平面映射为  $s_1$  平面，

只要特征根全部处于  $s_1$  平面的左半平面就可以了。

$$D(s_1) = (s_1 - 1)^3 + 9(s_1 - 1)^2 + 18(s_1 - 1) + 18k = 0$$

整理得：  $D(s) = s_1^3 + 6s_1^2 + 3s_1 + 18k - 10 = 0$

列劳斯表 (5 分)

$s_1^3$	1	3
$s_1^2$	6	$18k - 10$
$s_1^1$	$\frac{14 - 9k}{3}$	0
$s_1^0$	$18k - 10$	

要使  $D(s_1)$  的根全处于  $s_1$  的左半平面，则：

$$\frac{14 - 9k}{3} > 0 \quad \text{并且} \quad 18k - 10 > 0$$

解出  $\frac{14}{9} > k > \frac{5}{9}$

即当  $\frac{14}{9} > k > \frac{5}{9}$  时，可使  $D(s)$  的根实部全小于-1。 (2 分)

四、已知一单位负反馈系统的开环传递函数为

$$G(s) = \frac{k(s+1)}{s(s-3)}$$

画出根轨迹，确定使闭环系统稳定的  $k$  值范围。

解：

(1) 极点  $P_1 = 0, P_2 = 3$ ，零点  $Z_1 = -1$

(2) 确定分离点与会合点：

$$\text{由 } \frac{d}{ds} \left( \frac{s(s-3)}{k(s+1)} \right) = 0$$

$$\text{得 } s^2 + 2s - 3 = 0$$

$$\text{解得 } s_1 = -3, s_2 = 1$$

(3) 根轨迹与虚轴的交点：

特征方程为

$$f(s) = s^2 + (k-3)s + k = 0$$

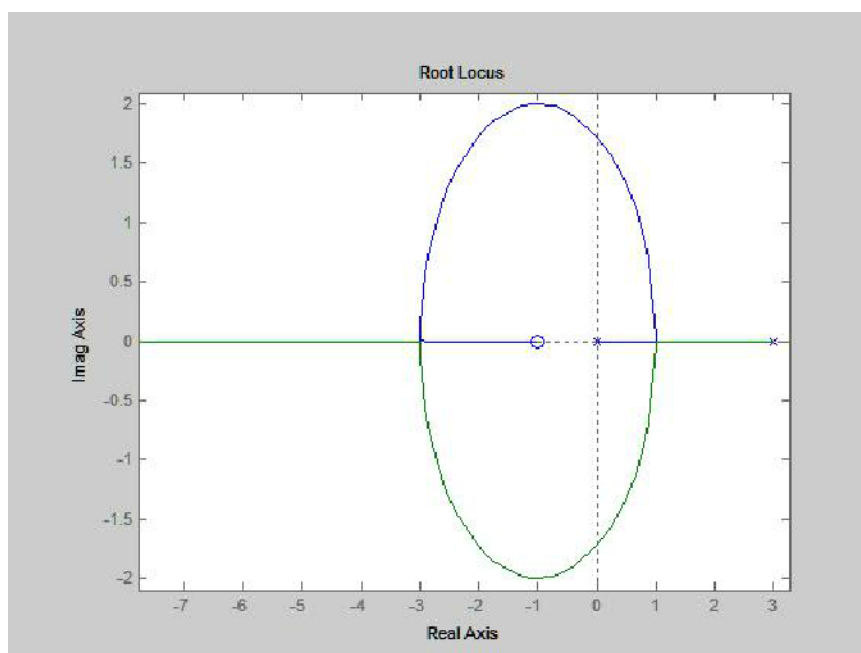
令  $s = j\omega$  代入上式得：

$$k - \omega^2 + (k-3)j\omega = 0$$

由虚部和实部分别等于零，可得：

$$\omega = \pm j\sqrt{3}, \quad k = 3 \quad (\text{过程 8 分})$$

根轨迹如图所示：(5 分)



由系统稳定的条件知，当  $k > 3$  时，闭环系统稳定。(2 分)

五、已知开环传递函数为

$$G(s)H(s) = \frac{100}{s(s+1) \left( s + \frac{1}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2}j \right) \left( s + \frac{1}{2} - \frac{\sqrt{3}}{2}j \right)}$$

作出其奈奎斯特图，并判断闭环系统的稳定性。

解：  $G(s)H(s) = \frac{100}{s(s+1) \left( s + \frac{1}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2}j \right) \left( s + \frac{1}{2} - \frac{\sqrt{3}}{2}j \right)}$

令  $s = j\omega$  代入上式得

幅频  $|G(j\omega)H(j\omega)| = \frac{100}{\omega\sqrt{1+\omega^2} \sqrt{(1-\omega^2)^2 + \omega^2}}$

相频  $\angle G(j\omega)H(j\omega) = -90^\circ - \arctan \omega - \arctan(2\omega + \sqrt{3}) - \arctan(2\omega - \sqrt{3})$

实频  $U(\omega) = -\frac{100(2-\omega^2)}{(1+\omega^2)[(1-\omega^2)^2 + \omega^2]}$

虚频  $V(\omega) = \frac{100(2\omega^2-1)}{\omega(1+\omega^2)[(1-\omega^2)^2 + \omega^2]}$

$\omega = 0$  时,  $U(0) = -200$ ,  $V(0) = -\infty$

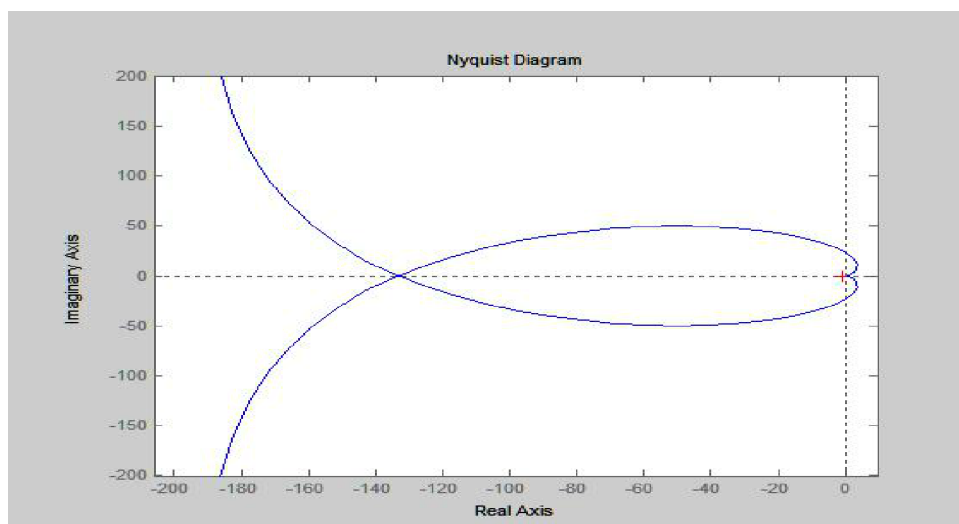
与实轴的交点, 令  $V(\omega) = 0$ , 解得

$$\omega = \pm\sqrt{0.5}, \quad \text{则 } U(\sqrt{0.5}) = -\frac{400}{3}$$

与虚轴的交点, 令  $U(\omega) = 0$ , 解得

$$\omega = \pm\sqrt{2}, \quad \text{则 } V(\sqrt{2}) = \frac{100}{3\sqrt{2}} \quad (\text{过程 8 分})$$

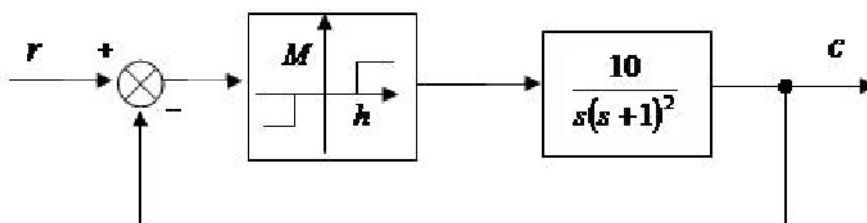
则奈奎斯特图如图示: (5 分)



由开环传递函数可知，开环正实部极点个数  $P = 0$

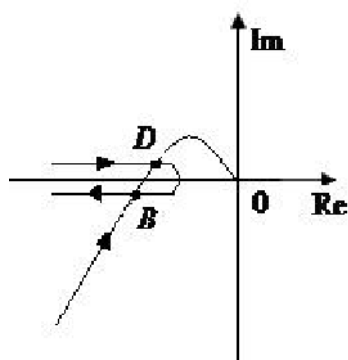
又因为  $\omega$  从 0 到  $\infty$  在  $(-1, j0)$  点的左侧有一次负穿越，可知闭环系统不稳定。(2 分)

六、设某非线性系统的方框图如图所示。M=2, h=0.5, 分析该系统的稳定性。若存在自持振荡，找出自持振荡的频率和振幅。



解: 
$$N(A) = \frac{4M}{\pi A} \sqrt{1 - \left(\frac{h}{A}\right)^2}$$

在复平面画出  $-\frac{1}{N(A)}$  和  $G(j\omega)$  曲线相交于 B, D 两点。



(5 分)

由稳定性分析可知，B 点是稳定的自持振荡，D 点不是。

$$\text{由 } -\frac{1}{N(A)} = G(j\omega), \quad (5 \text{ 分})$$

$$\text{即 } -\frac{20\omega + j(1-\omega^2)}{\omega[(1-\omega^2)^2 + 4\omega^2]} = -\frac{\pi A}{8\sqrt{1-\left(\frac{0.5}{A}\right)^2}}$$

$$\text{得: } 1 - \omega^2 = 0$$

将  $M=2$ ,  $h=0.5$  代入上式, 得  $\omega=1$ ,  $A_B=12.723$ ,  $A_D=0.5$  (1 分)

当  $A > 12.723$  时, 系统稳定; 当  $0.5 \leq A < 12.723$  时, 系统不稳定; (2 分)

当  $A = 12.723$  时, 系统产生自持振荡, 且频率  $\omega = 1$  (2 分)

七、已知最小相位开环系统的对数幅频特性曲线如图 5 所示, 求 (1) 系统的开环传递函数;  
(2) 利用稳定裕度判断系统的稳定性。

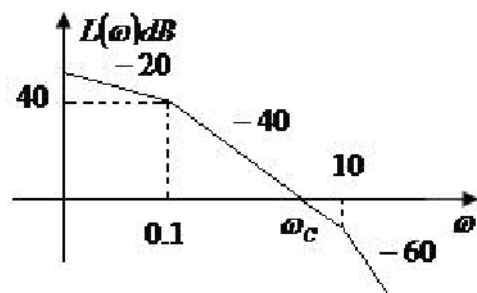


图 5

解: (1) 从对数幅频特性曲线可知, 系统为 I 型, 开环传递函数为:

$$G(s)H(s) = \frac{k}{s\left(\frac{1}{0.1}s+1\right)\left(\frac{1}{10}s+1\right)} = \frac{k}{s(10s+1)(0.1s+1)}$$

低频段  $20\lg k - 20\lg 0.1 = 40$  得:  $k = 10$  (K 值 2 分, 传递函数正确给 8 分)

$$(2) |G(j\omega_c)H(j\omega_c)| = \frac{10}{\omega_c \sqrt{1+(10\omega_c)^2} \sqrt{1+(0.1\omega_c)^2}} = 1 \quad (2 \text{ 分})$$

$$\text{整理得: } \omega_c^2 [1 + (10\omega_c)^2] [1 + (0.1\omega_c)^2] = 100$$

可得:  $\omega_c = 1$  (2 分) 代入相频特性可得:

$$\angle G(j\omega_c)H(j\omega_c) = -90^\circ - \arctan \frac{\omega_c}{0.1} - \arctan \frac{\omega_c}{10} = -180.04^\circ$$

相位裕度为  $\gamma = 180^\circ + \angle G(j\omega_c)H(j\omega_c) = 0^\circ$  (2 分)

可知系统临界稳定。 (1 分)

八、已知离散系统如图 6 所示，其中  $T = 0.5s$ 。求当采样周期为  $T_1 = 0.4s$  时，使系统稳定的  $k$  值范围。

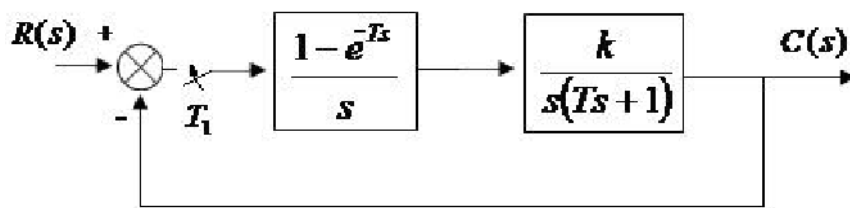


图 6

解：当有零阶保持器时，前向通路的传递函数为

$$G(s) = \frac{1 - e^{-T_1 s}}{s} \cdot \frac{k}{s(Ts + 1)} \quad (2 \text{ 分})$$

$$G(z) = k \left[ \frac{T_1 s}{z - 1} - \frac{T(1 - e^{-T_1/T})}{z - e^{-T_1/T}} \right]$$

$$\text{当 } T_1 = 0.4, T = 0.5 \text{ 时, } G(z) = \frac{0.125k(z + 0.76)}{(z - 1)(z - 0.45)} \quad (2 \text{ 分})$$

系统的闭环特性方程为： (2 分)

$$1 + G(z) = 1 + \frac{0.125k(z + 0.76)}{(z - 1)(z - 0.45)} = 0$$

$$\text{即 } z^2 + (0.125k - 1.45)z + (0.45 + 0.095k) = 0.$$

做 W 变换并整理，得：

$$0.22kW^2 + 2(0.55 - 0.095k)W + (2.9 - 0.03k) = 0 \quad (2 \text{ 分})$$

由劳思判据得  $0 < k < 5.79$ ，此时系统稳定。 (2 分)