

## 第五周作业参考答案

### 第三章 连续时间控制系统的时域分析 习题三 P.135-138

3-10;

3-11;

3-12;

3-17;

3-10 已知二阶系统的单位阶跃响应为： $h(t) = 10 - 12.5e^{-1.2t} \sin(1.6t + 53.1^\circ)$ 。请求出该

系统的百分比超调量  $\sigma\%$ ，峰值时间  $T_p$  以及调节时间  $T_s$ 。

解：方法一：从已知的系统单位阶跃响应  $h(t)$  易知

$$\frac{10}{\sqrt{1-\zeta^2}} = 12.5; \quad \sqrt{1-\zeta^2} = 0.8; \quad \text{故 } \zeta = 0.6$$

$$\text{又, } -\zeta\omega_n = 1.2; \quad \text{代入 } \zeta = 0.6, \quad \text{得 } \omega_n = 2; \quad \omega_d = \omega_n \sqrt{1-\zeta^2} = 1.6$$

以下即可直接求得系统的超调量  $\sigma\%$ 、峰值时间  $t_p$  和调节时间  $t_s$ 。

方法二：

$$(1) \text{ 因为: 超调量 } \sigma\% = e^{-\frac{\zeta\pi}{\sqrt{1-\zeta^2}}} \cdot 100\%$$

$$\text{而 } \zeta = \cos\beta = \cos 53.1^\circ = 0.6$$

$$\text{故: } \sigma\% = e^{-\frac{\zeta\pi}{\sqrt{1-\zeta^2}}} \cdot 100\% = 9.48\%$$

$$(2) \text{ 因为: } t_p = \frac{\pi}{\omega_d}; \quad \text{从已知的 } h(t) \text{ 中 } \sin(1.6t+53.1) \text{ 可知: } \omega_d = 1.6$$

$$\text{故: 其 } t_p = \frac{\pi}{\omega_d} = \frac{3.14}{1.6} = 1.9625 \text{ s}$$

$$(3) \text{ 因为: } t_s = \frac{3.5}{\zeta\omega_n}; \quad \text{从已知的 } \omega_d = 1.6 = \omega_n \sqrt{1-\zeta^2} \text{ 中可知: } \omega_n = 2$$

$$\text{故: } t_s = \frac{3.5}{\zeta\omega_n} = \frac{3.5}{0.6 \cdot 2} = 2.917$$

3-11 已知某控制系统的方块图如图 3-35 所示，求：

(1)  $K_c$  为多少时，系统产生振荡；

(2)  $K_c$  为多少时，系统不稳定；

- (3)  $K_c$  为多少时, 系统产生 4: 1 衰减振荡;
- (4) 定值控制系统产生 4: 1 衰减振荡时的最大偏差、余差、调节时间、峰值时间;
- (5) 随动系统产生 4: 1 衰减振荡时的超调量、余差、调节时间、峰值时间。

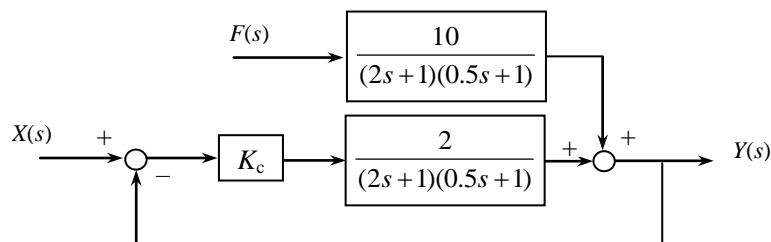


图 3-35 题 3-11 示意图

解: 系统的特征方程:  $\Delta = s^2 + 2.5s + 1 + 2Kc = 0$

写成标准形式:  $\Delta = s^2 + 2.5s + 1 + 2Kc = s^2 + 2\zeta\omega_n s + \omega_n^2 = 0$

$$\text{特征根: } s_{1,2} = \frac{-2.5 \pm \sqrt{2.5^2 - 4 \times (1 + 2Kc)}}{2}$$

(1) 上式根号中的内容  $\geq 0$ , 故可得  $Kc \leq 0.2812$ . 时系统不振荡, 所以当  $Kc > 0.2812$  时, 系统产生振荡。

当  $\zeta < 1$  系统产生振荡, 代入上式, 得

$$1 + 2Kc = \omega_n^2 > 1.25^2; \quad Kc > (1.25^2 - 1) / 2 = 0.28125$$

(2) 当根号中的内容  $> 2.5$ , 即有正的特征根, 则系统不稳定 (等号临界振荡)

$$\sqrt{2.5^2 - 4 \times (1 + 2Kc)} > 2.5 \Rightarrow Kc < -0.5$$

(3) 当系统产生 4: 1 衰减振荡时, 因为  $n = e^{\frac{2\zeta\pi}{\sqrt{1-\zeta^2}}} = 4 \Rightarrow \frac{2\zeta\pi}{\sqrt{1-\zeta^2}} = \ln 4 \Rightarrow \zeta = 0.2156$

$$\text{当 } \zeta = 0.2156 \Rightarrow \omega_n = 5.8; \quad Kc = (5.8^2 - 1) / 2 = 16.32$$

(4) 对定值控制系统:  $\frac{Y(s)}{F(s)} = \frac{10}{s^2 + 2.5s + 1 + 2Kc}$ , 将  $Kc = 16.3$  代入, 并令  $F$  为单位

阶跃函数, 输出

$$Y(s) = \frac{10}{s^2 + 2.5s + 33.6} \cdot \frac{1}{s}$$

$$\begin{aligned} y(t) &= 10 \left\{ \frac{1}{33.6} - \frac{1}{33.6\sqrt{1-0.216^2}} e^{-0.216 \times 5.8t} \sin(5.8\sqrt{1-0.216^2}t + \phi) \right\} \\ &= 0.298 - 0.152e^{-1.253t} \sin(5.66t + 1.35) \end{aligned}$$

因为可求出峰值时间:  $t_p = \frac{\pi}{\omega_n \sqrt{1-\zeta^2}} = 0.556$

将峰值时间代入输出表达式求出的值即为定值系统的最大偏差:

$$y(t_p) = 0.298 - 0.152e^{-1.253t_p} \sin(5.66t_p + 1.353) = 0.445$$

由输出表达式可容易地求出系统余差:

$$e(\infty) = -y(\infty) = -0.298$$

系统调节时间:  $t_s \approx \frac{3}{\zeta\omega_n} = \frac{3}{0.216 \times 5.8} = 2.4$

(5) 对随动控制系统:  $\frac{Y(s)}{X(s)} = \frac{2K_c}{s^2 + 2.5s + 1 + 2K_c}$ ; 将  $K_c=16.3$  代入, 并令  $X$  为

单位阶跃函数, 输出

$$Y(s) = \frac{1}{s} \cdot \frac{32.6}{s^2 + 2.5s + 33.6}$$

因为  $\zeta$  和  $\omega_n$  均相同, 故随动系统的峰值时间、调节时间与定值系统的相同:

$$t_p = \frac{\pi}{\omega_n \sqrt{1-\zeta^2}} = 0.556, \quad t_s = \frac{3}{\zeta\omega_n} = \frac{3}{0.216 \times 5.8} = 2.4$$

超调量:  $\sigma = e^{-\frac{\zeta\pi}{\sqrt{1-\zeta^2}}} = e^{-0.6933} = 0.5$

因为:  $y(\infty) = \lim_{t \rightarrow \infty} y(t) = \lim_{s \rightarrow 0} sY(s) = \lim_{s \rightarrow 0} s \cdot \frac{1}{s} \cdot \frac{32.6}{s^2 + 2.5s + 33.6} = 0.97$

余差:  $e(\infty) = 1 - y(\infty) = 0.03$

3-12 已知某一系统的广义对象传递函数是  $G(s) = \frac{4}{(2s+1)^2}$ , 控制器是比例作用, 比例系数为  $K_c$ , 求:

数为  $K_c$ , 求:

- (1) 使衰减比达到 4: 1 时的  $K_c$  值;
- (2) 如果采用  $K_c=0.75$ , 问衰减比和振荡频率是多少?

解: (1) 系统的开环传递函数:  $G_{open}(s) = \frac{4K_c}{(2s+1)^2}$

系统的特征方程:  $\Delta = s^2 + s + 0.25 + K_c = 0$

写成标准形式:  $\Delta = s^2 + s + 0.25 + K_c = s^2 + 2\zeta\omega_n s + \omega_n^2 = 0$

当系统产生 4: 1 衰减振荡时, 因为  $n = e^{\frac{2\zeta\pi}{\sqrt{1-\zeta^2}}} = 4 \Rightarrow \frac{2\zeta\pi}{\sqrt{1-\zeta^2}} = \ln 4 \Rightarrow \zeta = 0.2156$

当  $\zeta = 0.216 \Rightarrow \omega_n = \frac{1}{2\zeta} = 2.32$

$$0.25 + Kc = \omega_n^2 = 5.38 \Rightarrow Kc = 5.128$$

(2) 如果采用  $Kc=0.75$ , 则  $\omega_n^2 = 0.25 + Kc = 1 \Rightarrow \omega_n = 1 \Rightarrow \zeta = 0.5$

$$n = e^{\frac{2\zeta\pi}{\sqrt{1-\zeta^2}}} = e^{3.63} = 37.6, \quad \omega_d = \omega_n \sqrt{1-\zeta^2} = 0.866$$

**3-17** 设二阶控制系统的单位阶跃响应曲线如图 3-40 所示, 如果该系统是单位反馈控制系统, 试确定其开环传递函数。

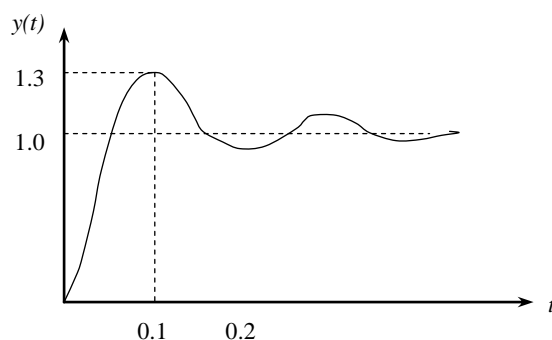


图 3-40 题 3-17 图

解:  $\sigma = e^{-\xi\pi / \sqrt{1-\xi^2}} = 0.3 \Rightarrow \xi\pi / \sqrt{1-\xi^2} = 1.204 \quad \xi = 0.356$

$t_p = \frac{\pi}{\omega_n \sqrt{1-\xi^2}} = 0.1 \Rightarrow \pi = 0.1\omega_n \sqrt{1-\xi^2} \quad \omega_n = 33.6$

$$G(s) = \frac{\omega_n^2}{s(s + 2\omega_n\xi)} = \frac{1128}{s(s + 24)} = \frac{47.01}{s(0.0417s + 1)}$$