

## § 6-5 离散系统的稳定性与稳态误差

### 一、s 平面与z 平面的映射关系

在z变换定义中,  $z=e^{sT}$

这就是s 平面与z  
平面的映射关系

$$\text{令 } s=\sigma+j\omega \quad z=e^{(\sigma+j\omega)T}=e^{\sigma T}e^{j\omega T}$$

$$\text{其中 } |z|=e^{\sigma T}, \quad \varphi=\omega T$$

$\sigma$	s 平面	z 平面	映射关系
$\sigma=0$	$s=j\omega$	$ z =1$	s平面虚轴→z平面单位圆
$\sigma<0$	$s=\sigma+j\omega$	$ z <1$	s平面左半部分→z平面单位圆内
$\sigma>0$	$s=\sigma+j\omega$	$ z >1$	s平面右半部分→z平面单位圆外

$\sigma$	s 平面	z 平面	映射关系
$\sigma=0$	$s=j\omega$	$ z =1$	s平面虚轴→z平面单位圆
$\sigma<0$	$s=\sigma+j\omega$	$ z <1$	s平面左半部分→z平面单位圆内
$\sigma>0$	$s=\sigma+j\omega$	$ z >1$	s平面右半部分→z平面单位圆外

## 结论:

s域与z域关系为:

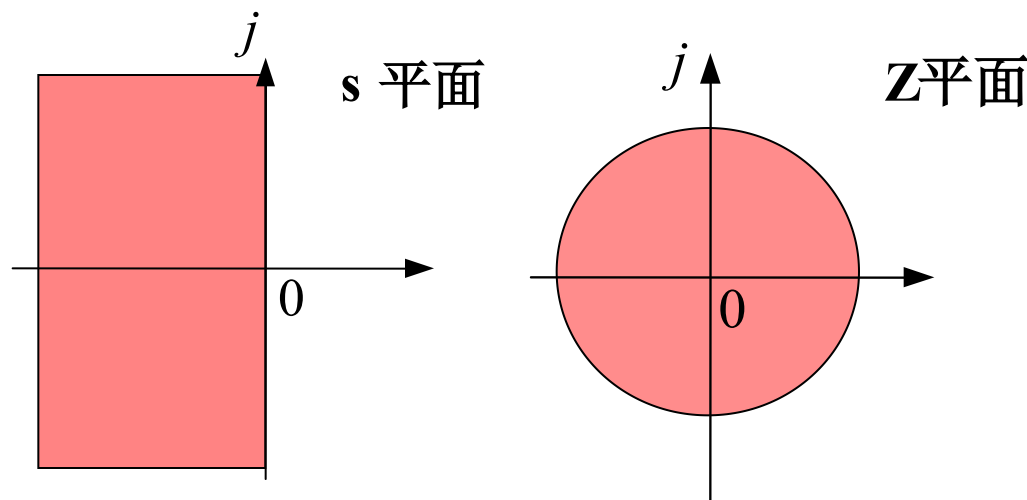
s域

z域

左半平面 ↔ 单位圆内

右半平面 ↔ 单位圆外

虚轴 ↔ 单位圆



## 二、离散系统稳定的充要条件

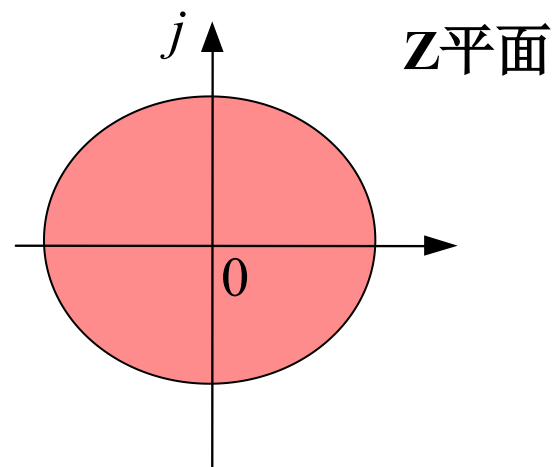
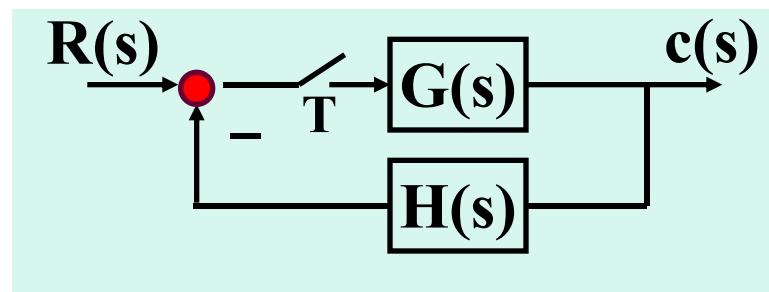
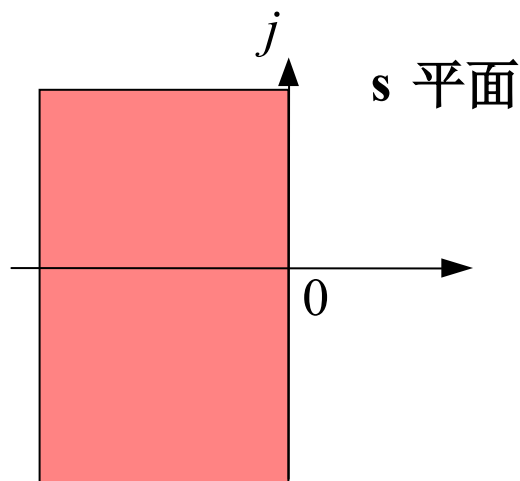
典型离散控制系统如图,

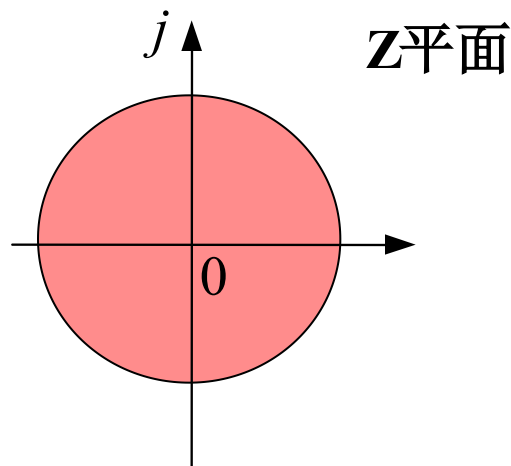
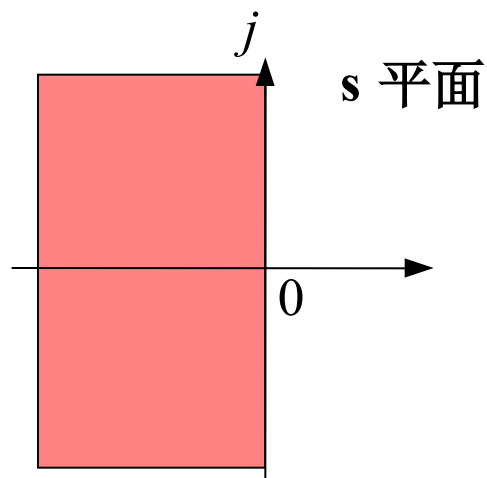
其闭环脉冲传递函数:

$$\Phi_{cr}(z) = \frac{G(z)}{1 + GH(z)}$$

特征方程为:

$$D(z) = 1 + GH(z) = 0$$





线性离散系统稳定的充要条件为:

线性离散系统的特征根全部位于z平面的单位圆内或所有特征根的模全部小于1 即 $|z_i| < 1 (i=1, 2, \dots)$

只要有一个根位于z平面单位圆外,系统就不稳定;

当有根在z平面单位圆上, 其他根在单位圆内, 系统处于临界稳定.

### 三、线性离散系统的稳定判据

判稳的**两种方法**:

- ◆ 直接求根法(适用范围:低阶离散系统)
- ◆ 劳斯判据(适用范围:高阶离散系统)

$$z = \frac{w+1}{w-1} \quad [ \text{也可令} z = \frac{w-1}{w+1} ]$$

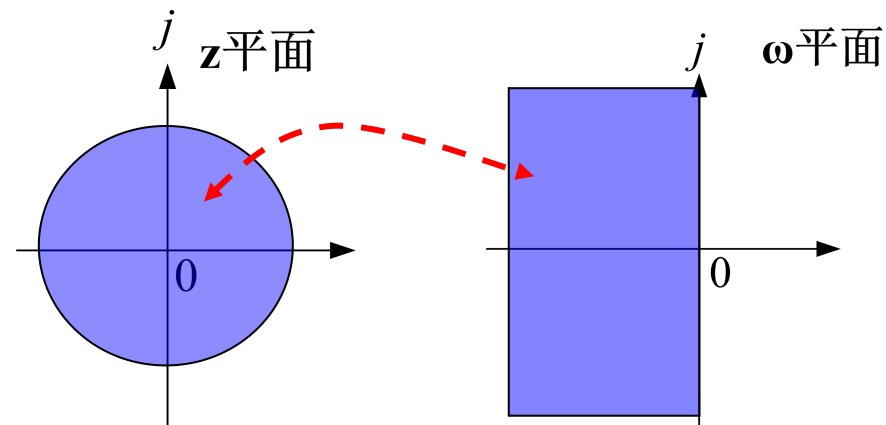
<b>Z平面单位圆周</b>	$\longleftrightarrow$	<b>w平面虚轴</b>
<b>Z平面单位圆内区域</b>	$\longleftrightarrow$	<b>w平面左半部分</b>
<b>Z平面单位圆外区域</b>	$\longleftrightarrow$	<b>w平面右半部分</b>

**证明：** 设  $z=x+jy$ ,  $w=u+jv$

$$\text{令 } z = \frac{w+1}{w-1} \quad \text{则} \quad w = \frac{z+1}{z-1}$$

$$w = u + jv = \frac{x + jy + 1}{x + jy - 1} = \frac{x^2 + y^2 - 1}{(x-1)^2 + y^2} - j \frac{2y}{(x-1)^2 + y^2}$$

根据上式可得到如下结论：



z平面	w平面	对应关系
$x^2+y^2-1=0$	$\text{Re}w=0$	z平面上单位圆对应w平面虚轴
单位圆	虚轴	
$x^2+y^2<1$	$\text{Re}w=u<0$	z平面上单位圆内对应w平面虚轴之左
单位圆内	虚轴之左	
$x^2+y^2>1$	$\text{Re}w=u>0$	z平面上单位圆外对应w平面虚轴之右
单位圆外	虚轴之右	

利用劳斯判据判断离散系统稳定性的步骤如下:

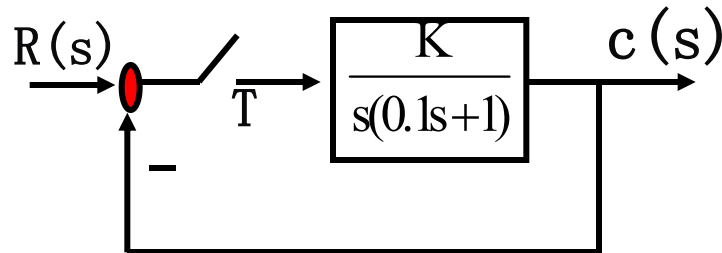
- ◆ 求离散系统的特征方程 $D(Z)=0$
- ◆ 作 $w$ 变换 整理得 $D(w)=0$
- ◆ 构造劳斯表判离散系统的稳定性

[例] 闭环系统如图,试求系统稳定时 $K$ 的极值, 其中采样周期 $T=0.1\text{ s}$

解: ①闭环脉冲传递函数为

$$\Phi(z) = \frac{G(z)}{1 + G(z)}$$

特征方程为: $1+G(z)=0$



$$G(s) = \frac{K}{s(0.1s+1)} = K\left(\frac{1}{s} - \frac{0.1}{0.1s+1}\right)$$

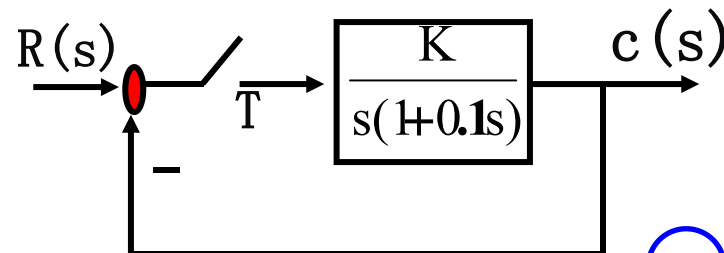
$$G(z) = K\left(\frac{z}{z-1} - \frac{z}{z-e^{-10T}}\right) \quad D(z) = 1 + G(z)$$

$$\text{即 } z^2 + (0.632K - 1.368)z + 0.368 = 0$$

利用劳斯判据判断离散系统稳定性的步骤如下:

- ◆ 求离散系统的特征方程 $D(Z)=0$
- ◆ 作 $w$ 变换 整理得 $D(w)=0$
- ◆ 构造劳斯表判离散系统的稳定性

$$z^2 + (0.632K - 1.368)z + 0.368 = 0$$



欲使系统稳定,劳斯表第一列元素必须为正,即

$$K > 0$$

$$2.736 - 0.632K > 0$$

$$0 < K < 4.32$$

根限增益  $K_c = 4.32$

劳斯表

$w^2$	0.632K	2.736 - 0.632K
$w^1$	1.264	0
$w^0$	2.736 - 0.632K	



【例】 设离散系统的特征方程为

$$D(z)=45z^3-117z^2-119z-39=0$$

试判断系统的稳定性。

解： 令 $z=(\omega+1)/(\omega-1)$ ，代入 $D(z)$ 中，得

$$\omega^3+2\omega^2+2\omega+40=0$$

列劳斯表为

$\omega^3$	1	2
$\omega^2$	2	40
$\omega$	-18	
$\omega^0$	40	

系统不稳定，且有两个特征根位于 $z$ 平面单位圆外。

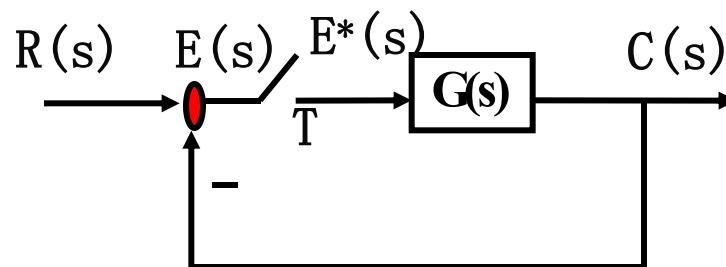
## 四、离散系统的稳定误差

### 1 终值定理法

单位反馈离散系统:

定义:  $E(z) = R(z) - C(z)$

$$\begin{aligned} &= R(z) - \frac{G(z)}{1+G(z)} R(z) \\ &= \frac{1}{1+G(z)} R(z) \end{aligned}$$



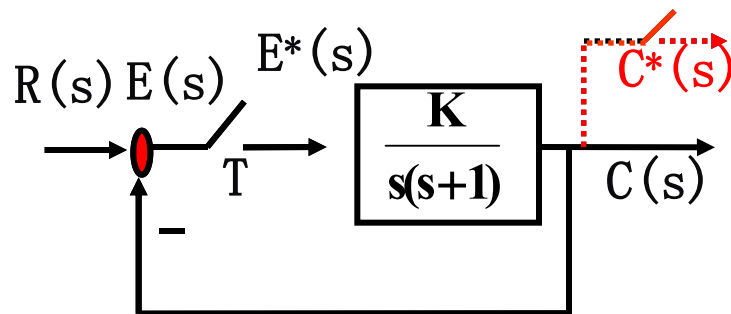
条件: 若  $\Phi_{er}(z)$  极点全部位于  $z$  平面得单位圆内, 即离散系统稳定, 则可用终值定理求稳态误差.

$$e(+\infty) = \lim_{z \rightarrow 1} (z-1)E(z) = \lim_{z \rightarrow 1} (z-1)\Phi_{er}(z)R(z)$$

$$C(+\infty) = \lim_{z \rightarrow 1} (z-1)C(z)$$

**[例]** 设离散系统如图,其中 $G(s)=\frac{K}{s(s+1)}$ ,  
 $T$ 为采样周期.试求:

- ① 系统稳定时, $T$ 与 $K$ 应满足的条件
- ② 求输入为阶跃信号下的 $e(+\infty)$



解: ①  $G(z) = Z[G(s)] = Z\left[\frac{K}{s(s+1)}\right] = \frac{Kz(1-e^{-T})}{(z-1)(z-e^{-T})}$

闭环特征方程为:

$$D(z) = 1 + G(z) = (z-1)(z-e^{-T}) + Kz(1-e^{-T}) = 0$$

即:  $z^2 + [K(1-e^{-T}) - (1+e^{-T})]z + e^{-T} = 0$

令  $z = \frac{w+1}{w-1}$ , 代入上式得

$$Kw^2 + 2w + \left[\frac{2(1+e^{-T})}{1-e^{-T}} - K\right] = 0$$

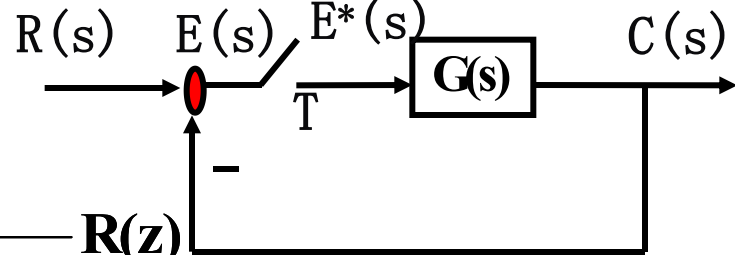
劳斯表	$w^2$	$K$	$\frac{2(1+e^{-T})}{1-e^{-T}} - K$
	$w^1$	2	0
	$w^0$	$\frac{2(1+e^{-T})}{1-e^{-T}} - K$	0

欲使系统稳定则 $K > 0$ ,

$$\frac{2(1+e^{-T})}{1-e^{-T}} - K > 0$$

即  $0 < K < \frac{2(1+e^{-T})}{1-e^{-T}}$

## ②单位反馈系统



$$E(z) = R(z) - C(z) = R(z) - \frac{G(z)}{1+G(z)} R(z) = \frac{1}{1+G(z)} R(z)$$

$$e(+\infty) = \lim_{z \rightarrow 1} (z-1)E(z) = 0$$

2 误差系数法（适用于单位反馈系统， $r(t)$ 为典型输入的情况）

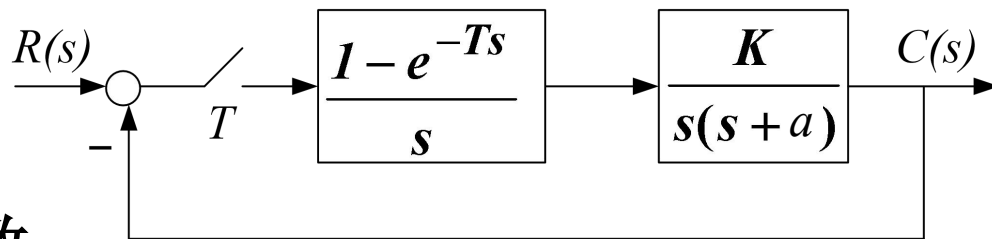
型别 $v$ :开环脉冲传递函数 $G(z)$ 中含有 $z=1$ 极点数

单位反馈系统, 利用误差系数法求 $e(+\infty)$ , 见表:

$r(t)$	误差系数	$e(+\infty)$
$1(t)$	$k_p = \lim_{z \rightarrow 1} G(z)$	$\frac{1}{1+k_p}$
$t$	$k_v = \lim_{z \rightarrow 1} (z-1)G(z)$	$\frac{T}{k_v}$
$\frac{1}{2} t^2$	$k_a = \lim_{z \rightarrow 1} (z-1)^2 G(z)$	$\frac{T^2}{k_a}$

【例】 设有零阶保持器的离散系统如图

已知系统的输入 $r(t)=t$ ,  
试求系统稳态误差。



**解：** 系统开环脉冲传递函数

$$G(z) = (1 - z^{-1})Z\left[\frac{K}{s^2(s + a)}\right] = K \frac{(e^{-aT} + aT - 1)z + (1 - e^{-aT} - aTe^{-aT})}{a^2(z - 1)(z - e^{-aT})}$$

可见，系统为I型系统，速度误差系数为

$$K_v = \lim_{z \rightarrow 1} [(z - 1)G(z)] = \frac{kT}{a}$$

$$\text{稳态误差为 } e(\infty) = \frac{T}{K_v} = \frac{a}{K}$$