

§ 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

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

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

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

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

结论：

s域与z域关系为：

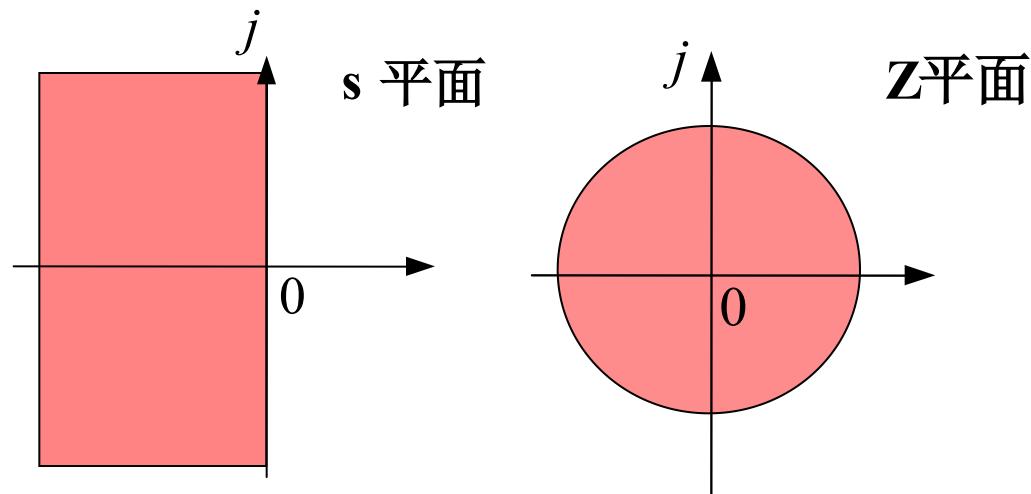
s域

z域

左半平面 \longleftrightarrow 单位圆内

右半平面 \longleftrightarrow 单位圆外

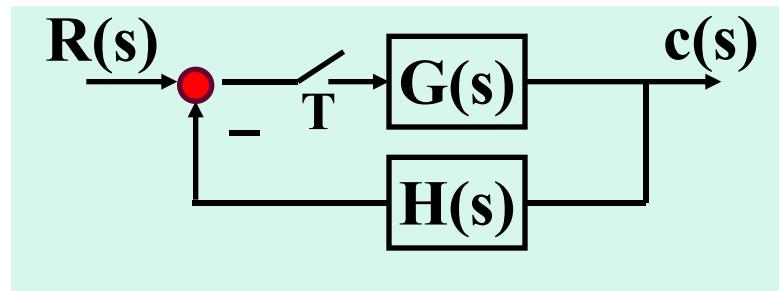
虚轴 \longleftrightarrow 单位圆



二、离散系统稳定的充要条件

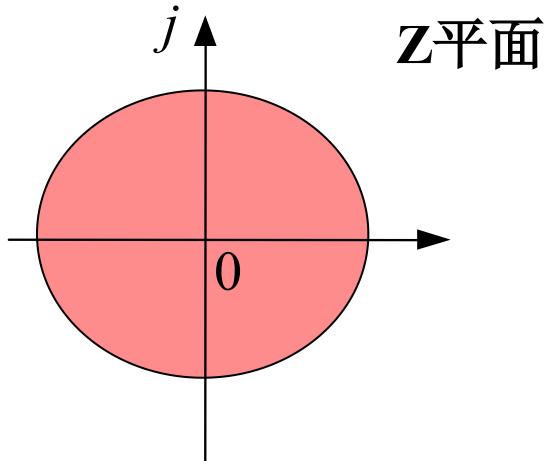
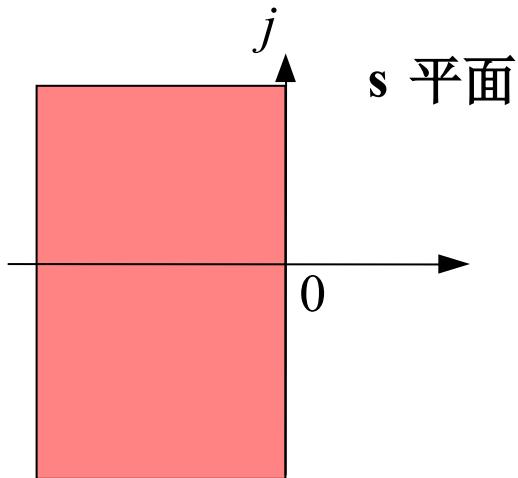
典型离散控制系统如图,
其闭环脉冲传递函数:

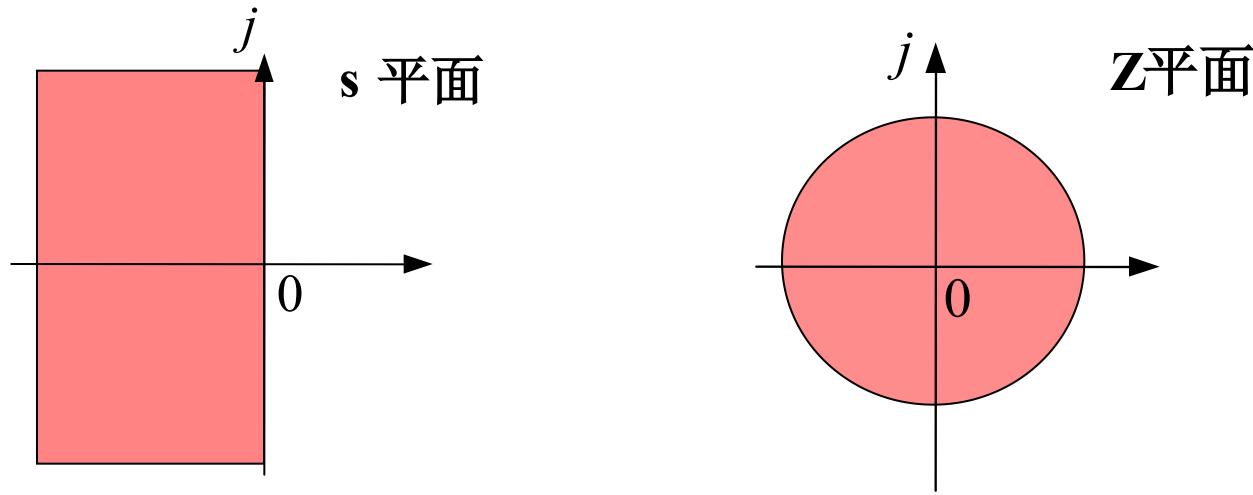
$$\Phi_{cr}(z) = \frac{G(z)}{1 + GH(z)}$$



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.

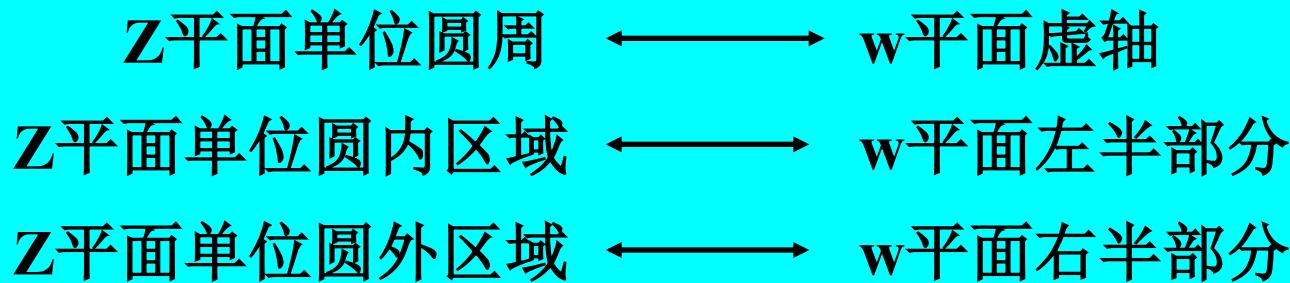
三、线性离散系统的稳定判据

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)

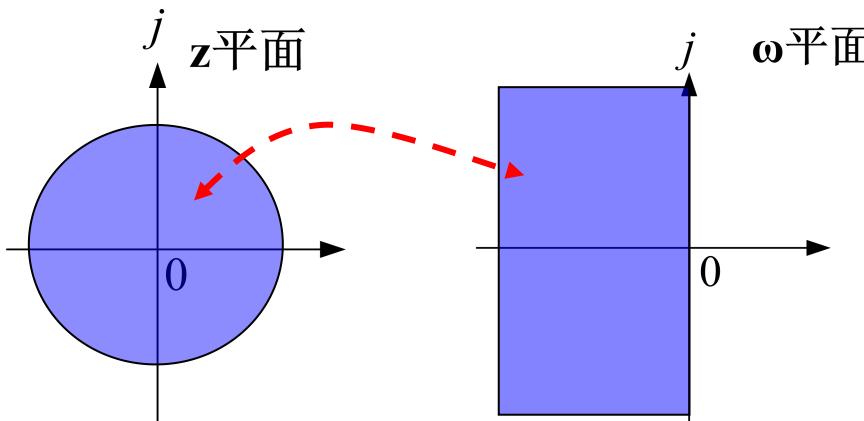
$$z = \frac{w+1}{w-1}$$

[也可令 $z = \frac{w-1}{w+1}$]



证明: 设 $z=x+jy$, $w=u+jv$

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



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

根据上式可得到如下结论:

z平面	w平面	对应关系
$x^2+y^2=1$	$\text{Re } w=0$	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：

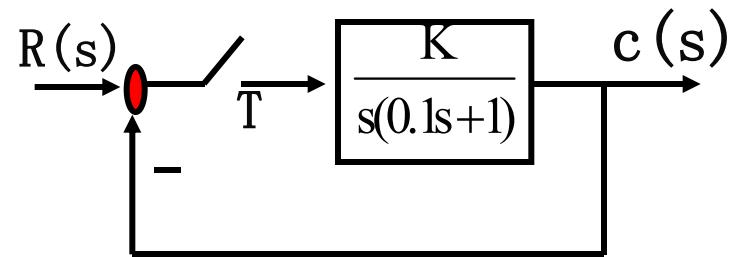
- ◆ 求离散系统的特征方程 $D(z)=0$
- ◆ 作w变换 整理得 $D(w)=0$
- ◆ 构造劳斯表判离散系统的稳定性

[例] 闭环系统如图,试求系统稳定时K的极值, 其中采样周期 $T=0.1$ 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: $1+G(z)=0$



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

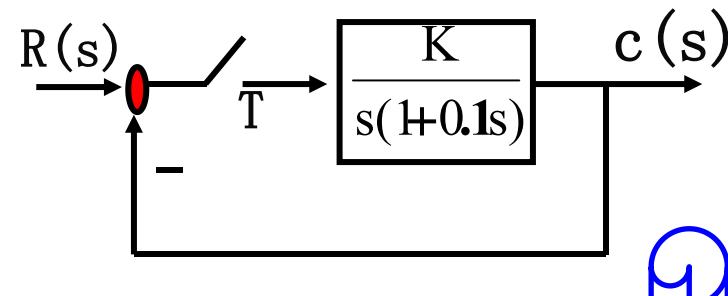
$$G(z) = K \left(\frac{z}{z-1} - \frac{z}{z - e^{-10T}} \right) \quad D(z) = 1 + G(z)$$

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

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

$$\left. \begin{array}{l} K > 0 \\ 2.736 - 0.632K > 0 \end{array} \right\} \begin{array}{l} 0 < K < 4.32 \\ \text{根限增益 } K_c = 4.32 \end{array}$$

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

ω^3	1	2
ω^2	2	40
ω	-18	
ω^0	40	

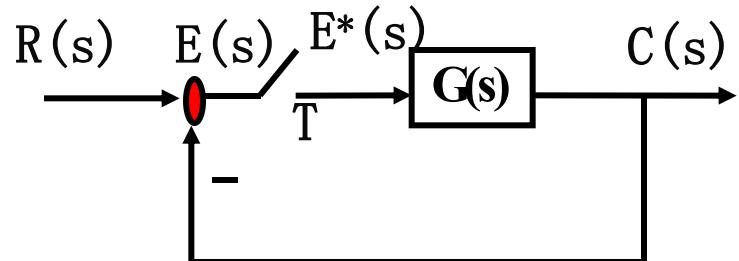
系统不稳定, 且有两个特征根位于Z平面单位圆外。

四、离散系统的稳定误差

1 终值定理法

单位反馈离散系统:

$$\begin{aligned}\text{定义: } E(z) &= R(z) - C(z) \\ &= R(z) - \frac{G(z)}{1+G(z)} R(z) \\ &= \frac{1}{1+G(z)} R(z)\end{aligned}$$



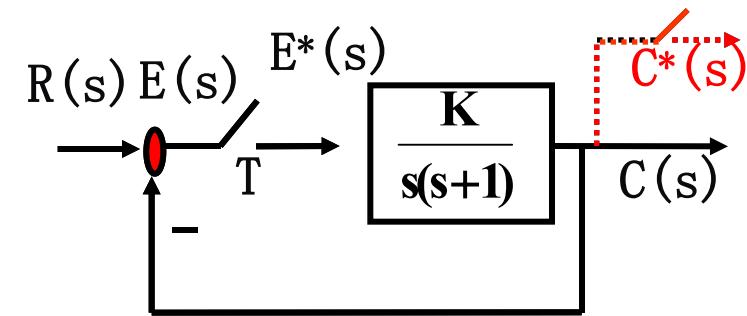
条件: 若 $\Phi_{er}(z)$ 极点全部位于 z 平面得单位圆内, 即离散系统稳定, 则可用终值定理求稳态误差.

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

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

[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

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

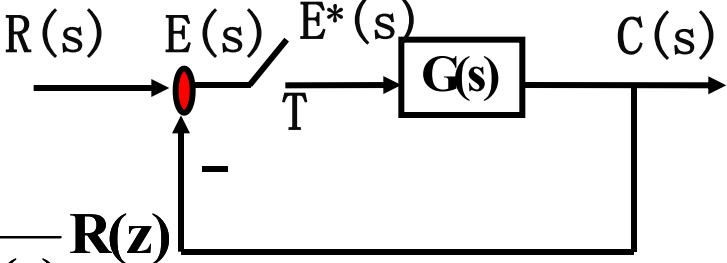
劳斯表	w^2	K	$\frac{2(1+e^{-T})}{1-e^{-T}} - K$
	w^1	2	0
	w^0	$\frac{2(1+e^{-T})}{1-e^{-T}} - K$	0

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)

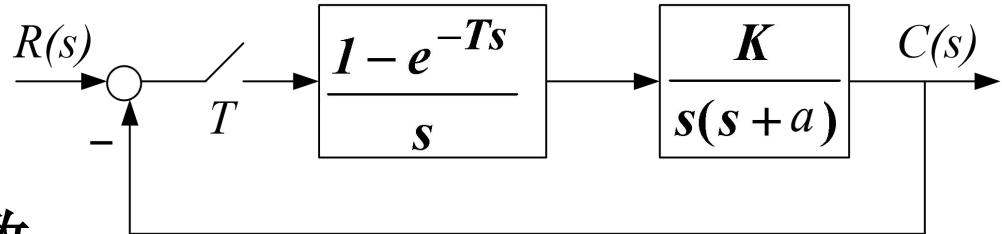
型别 v :开环脉冲传递函数 $G(z)$ 中含有 $z=1$ 极点数

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

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

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