线性系统校正方法 反馈校正

邢超

Outline

1 校正原理

② 反馈校正的特点

③ 反馈校正的设计方法

Topic

1 校正原理

2 反馈校正的特点

3 反馈校正的设计方法

反馈校正原理

$$R(s) \xrightarrow{Q} G_1(s) \xrightarrow{Q} G_2(s) \xrightarrow{G} C(s)$$

• 系统开环传递函数为:

$$G(s) = \frac{G_1(s)G_2(s)}{1 + G_2(s)G_c(s)}$$

其中 Gc 为反馈校正传递函数.

反馈校正原理(续)

• 若在系统工作频段内 (动态性能起主要影响的频段内) 有: $|G_2(s)G_c(s)| \gg 1$ 成立, 则

$$G(s) = \frac{G_1(s)G_2(s)}{1 + G_2(s)G_c(s)}$$

$$\approx \frac{G_1(s)G_2(s)}{G_2(s)G_c(s)}$$

$$= \frac{G_1(s)}{G_c}$$

• 表明校正后的系统特性几乎与被反馈校正装置包围的环节 无关.

反馈校正原理 (续)

• 若在系统工作频段内 (动态性能起主要影响的频段内) 有: $|G_2(s)G_c(s)| \gg 1$ 成立, 则

$$G(s) = \frac{G_1(s)G_2(s)}{1 + G_2(s)G_c(s)}$$

$$\approx \frac{G_1(s)G_2(s)}{G_2(s)G_c(s)}$$

$$= \frac{G_1(s)}{G_c}$$

表明校正后的系统特性几乎与被反馈校正装置包围的环节 无关。

Topic

1 校正原理

② 反馈校正的特点

3 反馈校正的设计方法

- 削弱非线性的影响
- 减小系统的时间常数
- 降低系统对参数变化的敏感性
- 抑制系统噪声

Topic

1 校正原理

2 反馈校正的特点

③ 反馈校正的设计方法

转化为串联校正设计

$$G(s) = \frac{G_1(s)}{G_c(s)}$$

$$G_f(s) = \frac{1}{G_c(s)}$$

$$G(s) = G_1(s)G_f(s)$$

反馈校正示例 1

测速 -相角超前反馈校正系统如下图所示, $G_f(s) = \frac{T_2s}{T_2s+1}K_ts$, $K_1 = 440$, $T_1 = 0.025$ 要求校正后 $\gamma'' \geq 50^\circ$, $\omega_c'' \geq 40$ 并具有一定的抑制噪声能力,求解测速反馈系数 K_t , 超前网络时间常数 T_2

$$R(s) \xrightarrow{\mathsf{C}} \xrightarrow{\mathsf{C}} \frac{\kappa_1}{s(T_1s+1)} \xrightarrow{\mathsf{C}} C(s)$$

反馈校正示例 1 求解

$$G(s) = \frac{K_1}{s(T_1s+1)} \frac{(T_1s+1)(T_2s+1)}{(T's+1)(T''s+1)}$$
$$T' = \frac{T_2}{T''} T_1$$
$$T'' = T_1 + (1 + K_1K_t')T_2 - T'$$

可看作滞后 -超前校正,取 $\omega_c''=42$ 得 $T'/T_1=T_2/T''=0.1, T'=0.0025$ $\gamma''=180^\circ-90^\circ-\arctan T'\omega_c''+\arctan T_2\omega_c''-\arctan T'\omega_c''>50^\circ$ 取 $T_2=0.1, T''=1$ 得 $\gamma''=72^\circ, K_t'\approx 0.02$

综合法设计反馈校正网络: 原理

- ullet 校正后系统开环传递函数 $G(s)pproxrac{G_1(s)}{G_c(s)}$
- ullet 按综合法设计系统期望传递函数 G(s) , 则 $G_c(s)pproxrac{G_0(s)}{G(s)}$
- 使用条件:

$$|G_{2}G_{c}| > 1$$

$$G_{0} = G_{1}G_{2}$$

$$G = \frac{G_{1}}{G_{c}}$$

$$= \frac{G_{0}}{G_{2}G_{c}}$$

$$|G| < |G_{0}|$$

$$0 \lg |G_{0}| > 20 \lg |G|$$

综合法设计反馈校正网络: 原理

- ullet 校正后系统开环传递函数 $G(s)pprox rac{G_1(s)}{G_c(s)}$
- ullet 按综合法设计系统期望传递函数 G(s) , 则 $G_c(s) pprox rac{G_0(s)}{G(s)}$
- 使用条件:

$$|G_{2}G_{c}| > 1$$

$$G_{0} = G_{1}G_{2}$$

$$G = \frac{G_{1}}{G_{c}}$$

$$= \frac{G_{0}}{G_{2}G_{c}}$$

$$|G| < |G_{0}|$$

$$0 \lg |G_{0}| > 20 \lg |G|$$

综合法设计反馈校正网络: 原理

- ullet 校正后系统开环传递函数 $G(s)pprox rac{G_1(s)}{G_c(s)}$
- ullet 按综合法设计系统期望传递函数 G(s) , 则 $G_c(s) pprox rac{G_0(s)}{G(s)}$
- 使用条件:

$$|G_{2}G_{c}| > 1$$

$$G_{0} = G_{1}G_{2}$$

$$G = \frac{G_{1}}{G_{c}}$$

$$= \frac{G_{0}}{G_{2}G_{c}}$$

$$|G| < |G_{0}|$$

$$20 \lg |G_{0}| > 20 \lg |G|$$

- 按 e_{ss} 要求, 确定开环增益 K, 并画出确定了 K 的 $20 \lg |G_0(s)|$
- 按综合法设计期望开环对数幅频特性 20 Ⅰg | G(s) |
- 接 $20 \lg |G_2G_c| = 20 \lg |G_0(s)| 20 \lg |G(s)|$ 求解 $G_2(s)G_c(s)$
- 检查局部反馈回路稳定性, 以及是否满足:

$$|G_2(j\omega_c)G_c(j\omega_c)|\gg 1$$

- 由 G₂ G_c 求解 G_c
- 检验校正后的系统是否满足设计要求

- 按 e_{ss} 要求, 确定开环增益 K, 并画出确定了 K 的 $20 \lg |G_0(s)|$
- 按综合法设计期望开环对数幅频特性 20 Ⅰg | G(s) |
- 接 $20 \lg |G_2 G_c| = 20 \lg |G_0(s)| 20 \lg |G(s)|$ 求解 $G_2(s) G_c(s)$
- 检查局部反馈回路稳定性, 以及是否满足:

$$|G_2(j\omega_c)G_c(j\omega_c)|\gg 1$$

- 由 G₂G_c 求解 G_c
- 检验校正后的系统是否满足设计要求

- 按 e_{ss} 要求, 确定开环增益 K, 并画出确定了 K 的 $20 \lg |G_0(s)|$
- 按综合法设计期望开环对数幅频特性 20 lg |G(s)|
- 接 $20 \lg |G_2 G_c| = 20 \lg |G_0(s)| 20 \lg |G(s)|$ 求解 $G_2(s) G_c(s)$
- 检查局部反馈回路稳定性, 以及是否满足:

$$|G_2(j\omega_c)G_c(j\omega_c)|\gg 1$$

- 由 G₂G_c 求解 G_c
- 检验校正后的系统是否满足设计要求

- 按 e_{ss} 要求, 确定开环增益 K, 并画出确定了 K 的 $20 \lg |G_0(s)|$
- 按综合法设计期望开环对数幅频特性 20 lg |G(s)|
- 接 $20 \lg |G_2 G_c| = 20 \lg |G_0(s)| 20 \lg |G(s)|$ 求解 $G_2(s) G_c(s)$
- 检查局部反馈回路稳定性, 以及是否满足:

$$|G_2(j\omega_c)G_c(j\omega_c)|\gg 1$$

- 由 G₂G_c 求解 G_c
- 检验校正后的系统是否满足设计要求

- 按 e_{ss} 要求, 确定开环增益 K, 并画出确定了 K 的 $20 \lg |G_0(s)|$
- 按综合法设计期望开环对数幅频特性 20 Ⅰg | G(s) |
- 接 $20 \lg |G_2 G_c| = 20 \lg |G_0(s)| 20 \lg |G(s)|$ 求解 $G_2(s) G_c(s)$
- 检查局部反馈回路稳定性, 以及是否满足:

$$|G_2(j\omega_c)G_c(j\omega_c)|\gg 1$$

- 由 G₂G_c 求解 G_c
- 检验校正后的系统是否满足设计要求

综合法反馈校正示例 1

设系统结构图如下,其中 $G_1(s) = \frac{K_1}{0.014s+1}$, $G_2(s) = \frac{12}{(0.1s+1)(0.02s+1)}$, $G_3(s) = \frac{0.0025}{s}$, $0 < K_1 < 6000$ 。设计反馈校正装置 $G_c(s)$ 满足以下指标:

- 静态速度误差系数 K_v ≥ 150
- ullet 单位阶跃输入下的超调量 $\sigma\% \le 40\%$
- 单位阶跃输入下的调节时间 $t_s \leq 1s$

$$R(s) \xrightarrow{Q_1(s)} G_2(s) \xrightarrow{G_2(s)} G_3(s) \xrightarrow{G_2(s)} C(s)$$

综合法反馈校正示例 1 求解

•
$$K_1=150/0.0025=5000$$
 , $G_o(s)=\frac{150}{s(0.014s+1)(0.02s+1)(0.1s+1)}$, $\omega_c'=38.7$

• 期望特性中频段:

$$M_r = 1.6, \omega_c = 13, \omega_3 = 1/0.014 = 71.3, \omega_2 = 4, \gamma = 63.3^{\circ}$$

- 低频段: $\omega_1 = 0.35$
- 高频段: ω₄ = 75
- 期望特性 $G_E(s) = \frac{150(0.25s+1)}{2.86s^2(0.013s+1)}$
- $G_2G_c \approx 1 + G_2G_c = G_0/G_F$?
 - $\begin{array}{ll} \bullet & G_2\,G_c \approx \frac{2.86s(0.013s+1)}{(0.25s+1)(0.1s+1)(0.02s+1)(0.014s+1)} \\ \bullet & G_2\,G_c \approx \frac{2.86s}{(0.25s+1)(0.1s+1)(0.02s+1)} \end{array}$

综合法反馈校正示例 1 求解 (续)

- $\gamma(G_2G_c) = 44.3^{\circ}$ 内环稳定
- $20 \lg(|G_2(j\omega_c)G_c(j\omega_c)|) = 18.9$ 满足 $|G_2G_c| \gg 1$
- $G_c = \frac{0.238s}{0.25s+1}$
- 验算: $K_v = 150, \gamma = 54.3^{\circ}, M_r = 1.23, \sigma\% = 25.2\%, t_s = 0.6s$ 符合要求