

第三章 线性系统的时域分析法

第一节 系统时间响应的性能指标

第二节 一阶系统的时域分析

第三节 二阶系统的时域分析

第四节 高阶系统的时域分析

第五节 线性系统的稳定性分析

第六节 线性系统的稳态误差计算

第七节 控制系统时域设计

3.1 系统时间响应的性能指标

结构建模——分析特性——综合校正

- 首要任务是建立系统的**数学模型**
- 基于**数学模型**可以采用不同的**分析方法**来分析系统的性能。

1. 分析方法

经典控制理论中常用的分析方法: 时域法 根轨迹法 频域法

3.1 系统时间响应的性能指标

时域分析法：在时间域内，在典型输入信号的作用下，研究系统输出响应随时间变化规律的方法。

- 优点：物理概念清晰，准确度较高，在已知系统结构和参数并建立了系统的微分方程后，使用时域分析法比较方便。
- 缺点：进行系统设计和校正时，根据系统性能指标的要求选定系统的结构和参数，存在一定的困难。

3.1 系统时间响应的性能指标

2. 典型输入信号

➤ 输入信号的变化形式

□ 输入信号是已知的，如：恒值系统

□ 输入信号是未知的，如：随动系统

➤ 为了方便系统的分析和设计，使各种控制系统有一个进行
比较的基础，需要选择一些典型试验信号作为系统的输入
，比较各种系统对这些输入信号的响应。

➤ 常用的试验信号（函数）：阶跃函数、斜坡函数、抛物
线函数、脉冲函数及正弦函数。

3.1 系统时间响应的性能指标

➤ 输入信号选择

- 随时间逐渐增加的信号，则选用**斜坡函数**较合适；
- 具有突变性质的输入信号，则选用**阶跃函数**较合适；
- 有时还应考虑“系统工作在**最不利**的情况下”的输入信号。

➤ 同一系统：不管采用**何种典型输入信号**，其**过渡过程**所反应出的**系统特性**应是**统一**的。

➤ 不同系统：在**相同输入**基础上，**比较**各种控制系统的性能。

3.1 系统时间响应的性能指标

3. 动态过程与稳态过程

对于任何一个控制系统，在典型输入信号作用下，输出响应由动态过程和稳态过程组成。

➤ 动态过程 在典型输入信号作用下，系统输出量从初始状态到最终状态的响应过程。

□ 表现：衰减、发散、等幅振荡 □ 原因：惯性、摩擦、其它等。

□ 要求：必须是衰减的，或稳定。 □ 动态：速度、阻尼等。

➤ 稳态过程 在典型输入信号作用下，无限长时间后，系统输出量的表现形式。

□ 表现：系统输出量复现输入量的程度，提供稳态信息。

3.1 系统时间响应的性能指标

4. 动态性能与稳态性能

衡量稳定系统的动态过程和稳态过程的性能指标:

1) 稳态性能 通常在阶跃函数、斜坡函数或加速度函数作用下进行测定。

稳态误差: 当时间趋于无穷时, 系统输出量不等于 输入量或输入量的确定函数, 则存在稳态误差, 是系统控制精度或抗干扰能力的度量标准。

3.1 系统时间响应的性能指标

4. 动态性能与稳态性能

衡量稳定系统的动态过程和稳态过程的性能指标:

2) 动态性能 一般指阶跃输入（比较严峻的条件）情况下的系统动态性能。

动态性能指标：在单位阶跃函数作用下，动态过程随时间的变化情况的指标，称为动态性能指标。

3.1 系统时间响应的性能指标

➤ 动态性能

- 上升时间 t_r : 响应从终值的10%上升到90%所需时间, 对于有振荡的系统, 从零第一次上升到终值所需时间。Speed
- 峰值时间 t_p : 响应超过终值到达第一个峰值所需时间。Speed
- 调节时间 t_s : 响应到达并保持在终值的 $\pm 5\%$ 或 $\pm 2\%$ 以内所需时间。Speed+damp
- 超调量 $\sigma\%$: 响应的最大偏离量与终值的差与终值的比(百分数)。damp

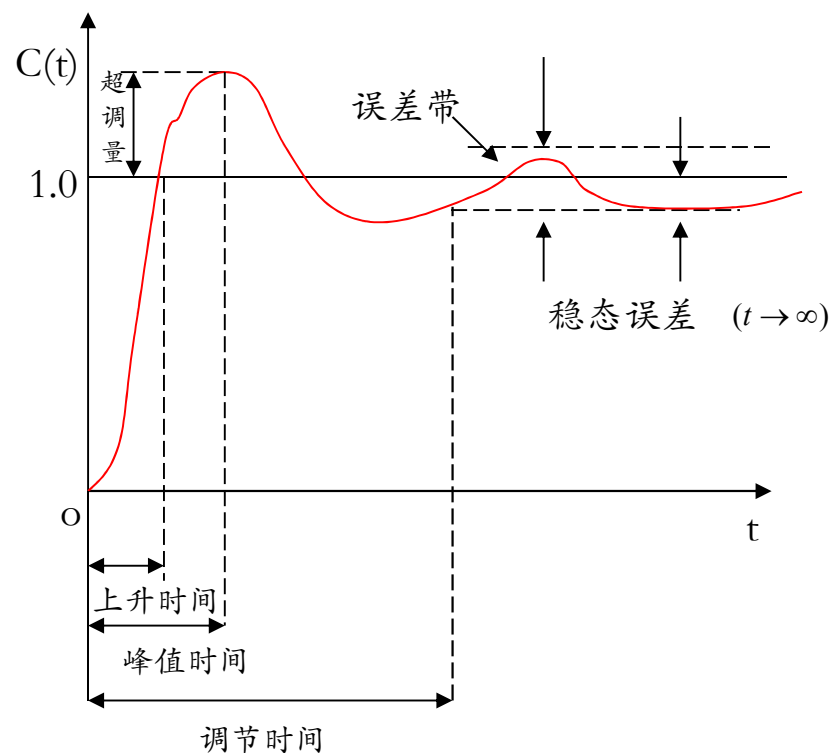


图3-0 单位阶跃响应曲线

3.2 一阶系统的时域分析

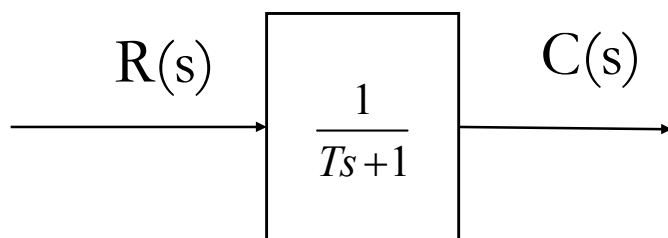
由一阶微分方程描述的系统称为**一阶系统**。

系统的微分方程：
$$T \frac{dc(t)}{dt} + c(t) = r(t)$$

系统的传递函数（**零初始条件**）：
$$\Phi(s) = \frac{C(s)}{R(s)} = \frac{1}{Ts + 1}$$

其中， T 为时间常数。

一阶系统的结构图：



写成闭环形式：

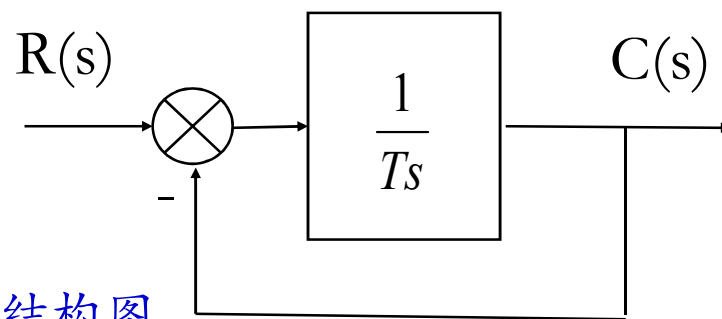


图3-1 一阶系统的结构图

3.2 一阶系统的时域分析

在零初始条件下，直接求解微分方程或利用拉氏反变换，可以求得一阶系统在典型输入信号作用下的输出的时域响应。

求解系统的微分方程，得到 $C(t)$:
$$T \frac{dc(t)}{dt} + c(t) = r(t)$$

利用拉氏反变换，求输出响应 $C(t)$ ：

$$C(s) = \Phi(s).R(s) = \frac{1}{Ts + 1} R(s)$$

3.2 一阶系统的时域分析

一、单位阶跃响应

设系统的输入为单位阶跃函数 $r(t)=1(t)$ ，其拉氏变换为： $R(s)=\frac{1}{s}$

则输出的拉氏变换为：
$$C(s)=\frac{1}{Ts+1} \cdot \frac{1}{s} = \frac{1}{s} - \frac{1}{s+\frac{1}{T}}$$

对上式进行拉氏反变换，求得单位阶跃响应为：

$$C(t)=1-e^{-\frac{t}{T}} \quad (t \geq 0)$$

➤ 式中的1为稳态分量， $-e^{-\frac{t}{T}}$ 为瞬态分量，当 $t \rightarrow \infty$ 时，

瞬态分量衰减为零。

3.2 一阶系统的时域分析

➤ 当初始条件为零时，一阶系统单位阶跃响应的变化曲线？

$$C(t) = 1 - e^{-\frac{t}{T}} \quad \text{一条非周期的单调上升的由 } T \text{ 反映的指数曲线}$$

1) 求不同时刻系统的输出

$$e^{-1} \approx 0.368 \quad e^{-3} \approx 0.05$$

2) 响应曲线的斜率

$$\left. \frac{dc(t)}{dt} \right|_{t=0} = \frac{1}{T}$$

$$\left. \frac{dc(t)}{dt} \right|_{t=T} = 0.368 \frac{1}{T}$$

$$\left. \frac{dc(t)}{dt} \right|_{t=\infty} = 0$$

响应曲线的初始斜率为 $1/T$ ，且逐渐减小。

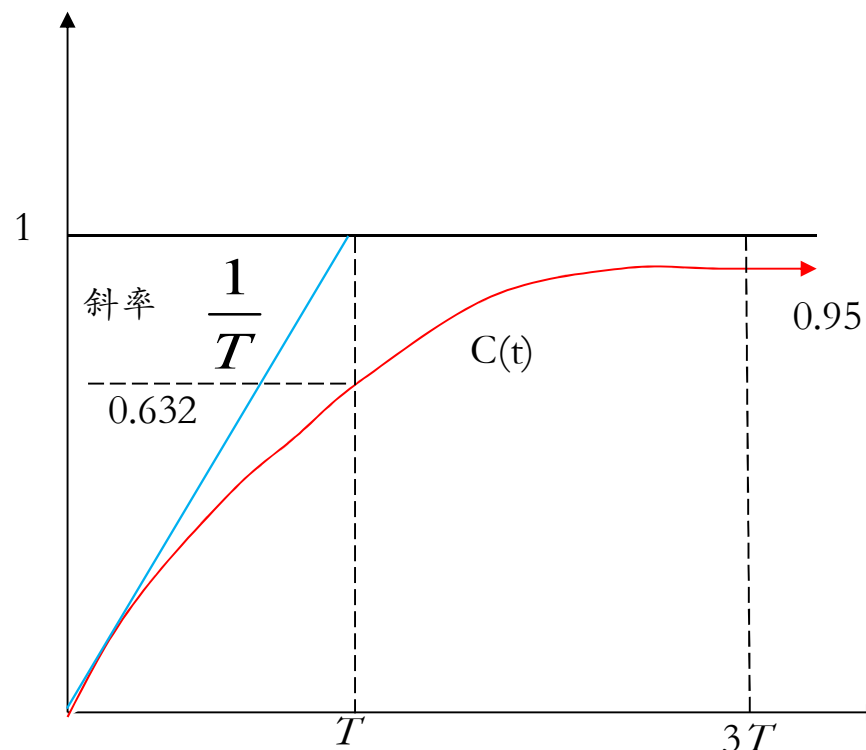


图3-2一阶系统的单位阶跃响应

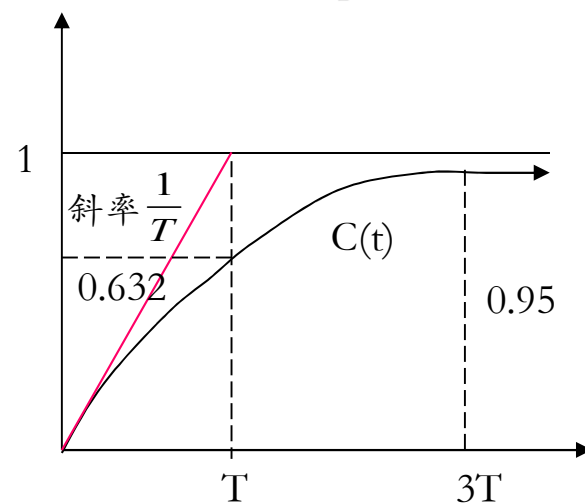
3.2 一阶系统的时域分析

一阶系统的动态性能指标:

1) 上升时间 t_r $c(t) = 1 - e^{-\frac{t_1}{T}} = 0.1$
 $t_r = 2.2T$ $c(t) = 1 - e^{-\frac{t_2}{T}} = 0.9$

$$e^{-\frac{t_1}{T}} = 0.9 \quad -\frac{t_1}{T} = \ln 0.9 = -0.1$$
$$e^{-\frac{t_2}{T}} = 0.1 \quad -\frac{t_2}{T} = \ln 0.1 = -2.3$$

2) 调节时间 t_s
 $t_s = 3T (\Delta = 5\%)$



3) 峰值时间和超调量不存在

图3-2一阶系统的单位阶跃响应

3.2 一阶系统的时域分析

响应曲线变化规律 1:

- 在整个工作时间内，系统的响应都**不会超过稳态值**（有限性）。
- 由于该响应曲线具有**非振荡特征**，又称为**非周期响应、指数响应**（单调性）。
- 指数响应曲线的斜率初始（ $t=0$ 时）值为 $\frac{1}{T}$ ，斜率随时间的推移而下降至零。
- 如果系统保持初始响应的斜率不变，当 $t=T$ 时，输出量达到稳态值。
- 指数响应曲线的**斜率不断下降**，导致**完成全部变化的时间无限长**。
- 初始斜率特性是常用的确定一阶系统时间常数的方法（法一）。

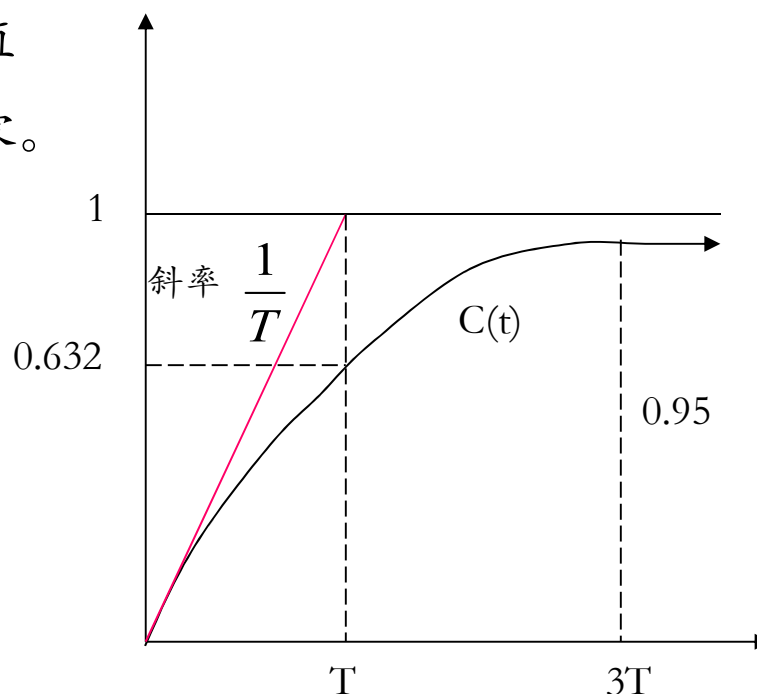


图3-2 一阶系统的单位阶跃响应

3.2 一阶系统的时域分析

响应曲线变化规律 2:

➤ 不同时刻的系统输出量与时间常数 T 有一一对应的关系：经过 T 、 $2T$ 、 $3T$ 和 $4T$ 时，输出量 $C(t)$ 将分别达到稳态值的 63.2%、86.5%、95% 和 98.2%。

➤ 基于上述规律可利用实验方法测定一阶系统的时间常数（法二），或判断是否属于一阶系统。输出响应由零值开始到达稳态值的 63.2% 所需的时间就是系统的时间常数 T 。

➤ 时间常数 T 反应了系统的响应速度（惯性）： T 越小（惯性小），输出响应越快； T 越大（惯性大），输出响应越慢。

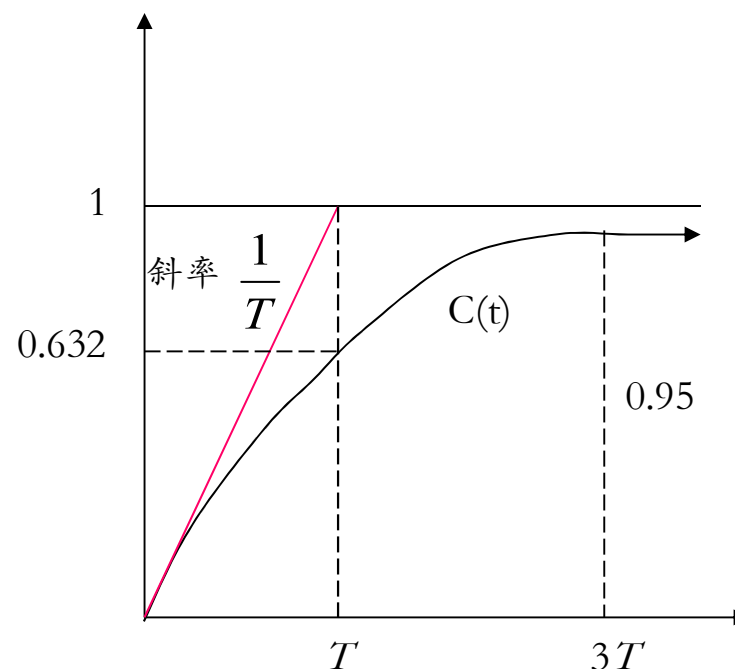


图3-2 一阶系统的单位阶跃响应

3.2 一阶系统的时域分析

二、单位斜坡响应

设系统的输入为单位斜坡函数 $r(t)=t$ ，其拉氏变换为： $R(s)=\frac{1}{s^2}$

则输出的拉氏变换为： $C(s)=\frac{1}{Ts+1} \cdot \frac{1}{s^2} = \frac{1}{s^2} - \frac{T}{s} + \frac{T}{s + 1/T}$

则输出响应： $C(t)=t-T+Te^{-\frac{t}{T}} = (t-T) + Te^{-\frac{t}{T}} \quad (t \geq 0)$

式中， $t-T$ 为稳态分量， $Te^{-\frac{t}{T}}$ 为瞬态分量，当 $t \rightarrow \infty$ 时，瞬态分量衰减到零。
斜坡函数

3.2 一阶系统的时域分析

一阶系统的单位斜坡响应曲线: $C(t) = (t - T) + Te^{-\frac{t}{T}}$

$$\begin{aligned} C(t=0) &= t - T + Te^{-\frac{t}{T}} \Big|_{t=0} \\ &= 0 - T + T \\ &= 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} C(t=\infty) &= \infty - T + Te^{-\frac{t}{T}} \Big|_{t=\infty} \\ &= \infty - T + 0 \\ &= \infty - T \end{aligned}$$

$$\left. \frac{dc(t)}{dt} \right|_{t=0} = 1 - e^{-\frac{t}{T}} \Big|_{t=0} = 0$$

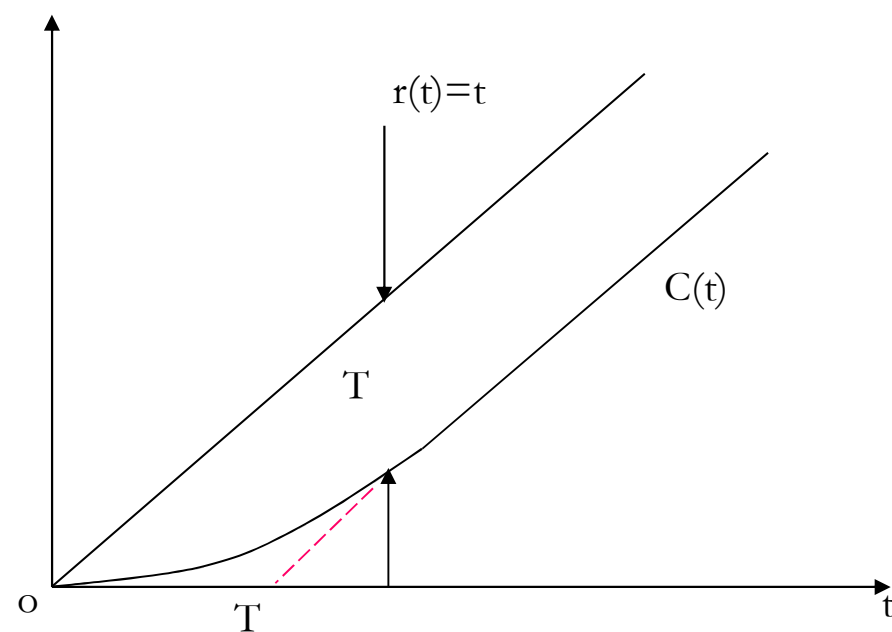


图3-3 一阶系统的单位斜坡响应

3.2 一阶系统的时域分析

响应曲线变化规律：

➤ 一阶系统的单位斜坡响应的瞬态分量为衰减非周期函数，稳态分量是一个与输入斜坡函数斜率相同但时间滞后 T 的斜坡函数。

➤ 系统响应从 $t=0$ 时开始跟踪输入信号而单调上升。

➤ 在达到稳态后，系统响应与输入信号同速增长，但它们之间存在跟随误差，

$$\text{即 } e(t) = r(t) - c(t) = T(1 - e^{-\frac{t}{T}}) \quad \text{且} \quad \lim_{t \rightarrow \infty} e(t) = T$$

➤ 时间常数 T 越小，系统跟踪斜坡输入信号的稳态误差也越小。

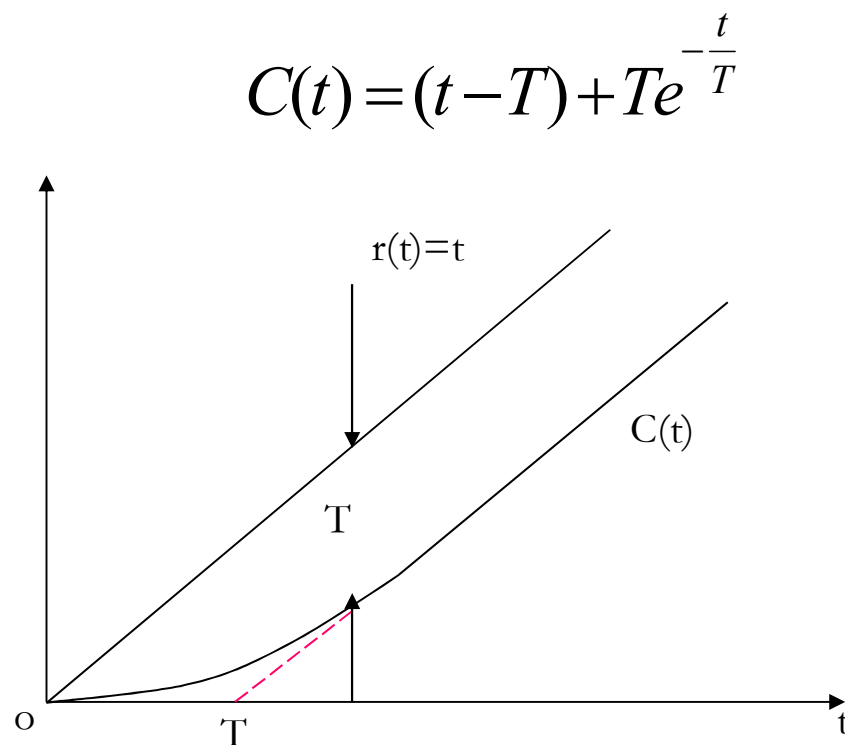


图3-3 一阶系统的单位斜坡响应

3.2 一阶系统的时域分析

三、单位脉冲响应

设系统的输入为单位脉冲函数 $r(t)=\delta(t)$ ，其拉氏变换为 $R(s)=1$

则输出响应的拉氏变换为

$$C(s) = \frac{1}{Ts+1} \cdot 1 = \frac{1}{Ts+1}$$

输出响应的拉氏变换就是系统闭环传递函数的拉氏变换。

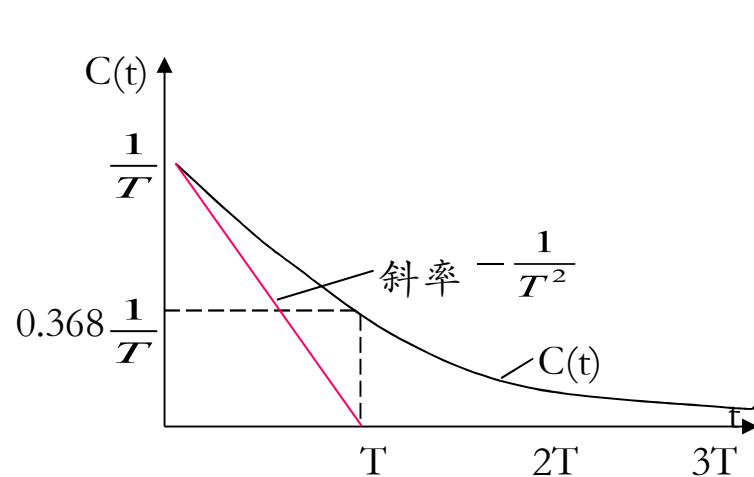
经拉氏逆变换后，得单位脉冲响应为 $C(t) = \frac{1}{T} e^{-\frac{t}{T}} \quad (t \geq 0)$

3.2 一阶系统的时域分析

三、单位脉冲响应

$$C(t) = \frac{1}{T} e^{-\frac{t}{T}} \quad (t \geq 0)$$

一阶系统的单位脉冲响应曲线:



$$\left. \frac{dc(t)}{dt} \right|_{t=0} = \left. \frac{d\left(\frac{1}{T} e^{-\frac{t}{T}}\right)}{dt} \right|_{t=0} = -\frac{1}{T^2}$$

$$\left. \frac{dc(t)}{dt} \right|_{t=T} = -0.368 \frac{1}{T^2} \quad \left. \frac{dc(t)}{dt} \right|_{t=\infty} = 0$$

图3-4 一阶系统的脉冲响应

3.2 一阶系统的时域分析

响应曲线变化规律：

- 一阶系统的单位脉冲响应是单调下降的指数曲线，曲线的初始斜率为 $-\frac{1}{T^2}$ ，输出量的初始值为 $\frac{1}{T}$
- 当 t 趋于 ∞ 时，输出量 $c(\infty)$ 趋于零，所以输出响应不存在稳态分量。
- 在实际中，一般认为在 $t=3T\sim 4T$ 时过渡过程结束。故系统过渡过程的快速性取决于 T 的值， T 越小系统响应的越快。
- 当单位脉冲函数作用于被测系统，测量系统单位脉冲响应，可得被测系统的闭环传递函数。

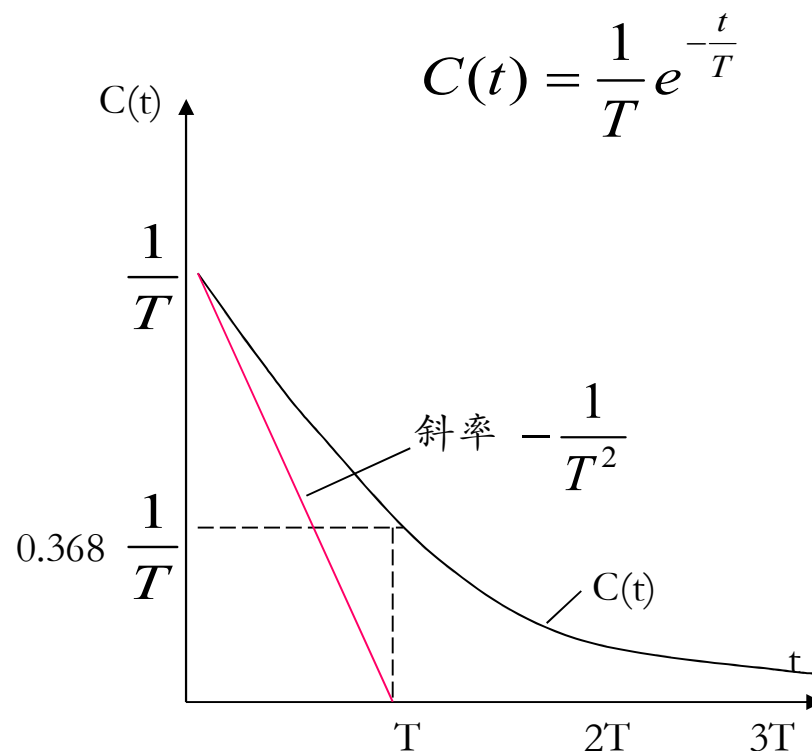


图3-4 一阶系统的脉冲响应

3.2 一阶系统的时域分析

变化规律比较:

	输入信号	输出响应
脉冲函数	$\delta(t)$	$\frac{1}{T}e^{-\frac{t}{T}}$
阶跃函数	$1(t)$	$1 - e^{-\frac{t}{T}}$
斜坡函数	t	$t - T + Te^{-\frac{t}{T}}$
加速度函数	$\frac{1}{2}t^2$	$\frac{1}{2}t^2 - Tt + T^2 - T^2e^{-\frac{t}{T}}$

- **输入**: 按照脉冲函数, 阶跃函数、斜坡函数、加速度函数的顺序, 前者是后者的导数, 而后者是前者的积分。
- **响应**: 上述**输出响应**: 脉冲响应、阶跃响应、斜坡响应和加速度响应之间**也存在同样的对应关系**。

3.2 一阶系统的时域分析

上述规律表明：

- 系统对某种输入信号**导数的响应**，
等于系统对该输入信号**响应的导数**。
- 系统对某种输入信号**积分的响应**，
等于系统对该输入信号**响应的积分**，
积分常数由零初始条件确定。

输入信号	输出响应
脉冲函数 $\delta(t)$	$\frac{1}{T}e^{-\frac{t}{T}}$
阶跃函数 $1(t)$	$1 - e^{-\frac{t}{T}}$
斜坡函数 t	$t - T + Te^{-\frac{t}{T}}$
加速度函数 $\frac{1}{2}t^2$	$\frac{1}{2}t^2 - Tt + T^2 - T^2e^{-\frac{t}{T}}$

线性定常系统的**上述重要特征**不仅适用于一阶线性定常系统，也适用于高阶线性定常系统。在后面的分析中，我们**主要研究**系统的**单位阶跃响应**。

本次课结束

- 1)掌握系统时域分析的指标定义和描述。★
- 2)重点掌握一阶系统在阶跃输入下的时域响应特性。
★★★
- 3)掌握一阶系统在不同输入下的时域响应特性。★★
- 4)掌握一阶系统在不同输入下的时域响应的特殊点、曲线、斜率等特征。★