

# 第五章 线性系统的频域分析法

第一节 频率特性

第二节 典型环节与开环系统的频率特性

第三节 频率域稳定判据

第四节 稳定裕度

第五节 闭环系统的频域性能指标

第六节 控制系统频域设计

## 5.3 频率域稳定判据

---

奈奎斯特(Nyquist)稳定判据 + 伯德(Bode)稳定判据

---

### 奈奎斯特(Nyquist)稳定判据

一种重要且实用的方法——奈奎斯特(Nyquist)稳定判据，是由 H. Nyquist 于 1932 年提出的。

Nyquist 稳定判据是利用开环系统幅相频率特性（奈氏图），判断闭环系统的稳定性。

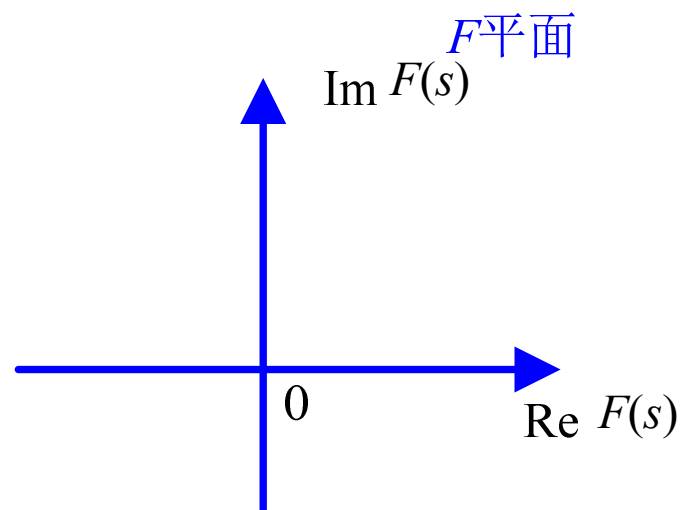
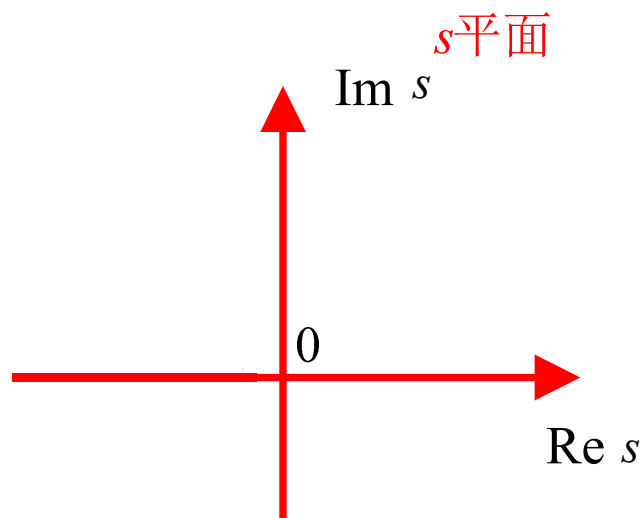
Nyquist 稳定判据的数学基础是复变函数理论中的幅角原理，也称映射定理。

幅角原理用于控制系统稳定性判定要选择辅助函数和闭合曲线。

## 5.3 频率域稳定判据

### 一、奈奎斯特稳定判据的数学基础

#### (1) $s$ 平面与 $F(s)$ 平面



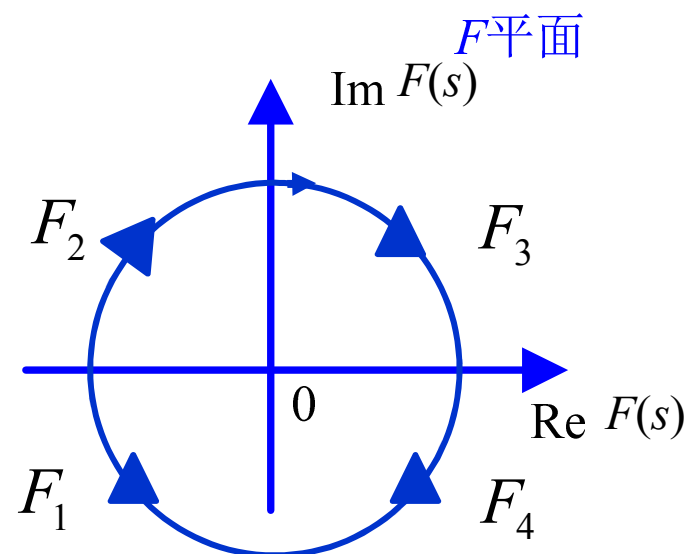
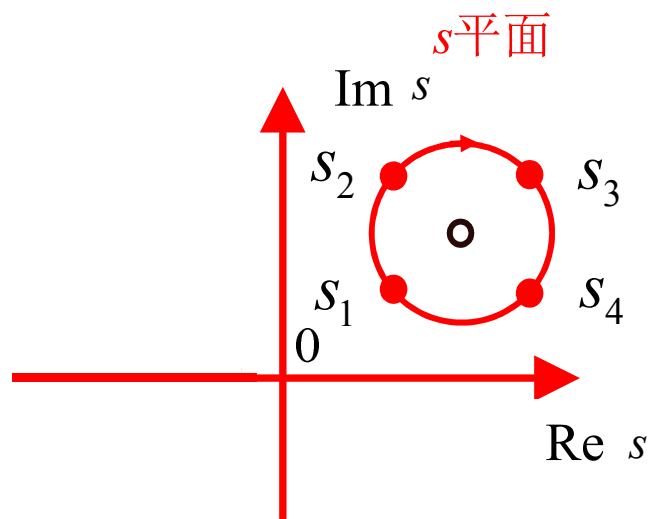
(2) 映射关系:  $s$ 平面  $\rightarrow$   $F(s)$ 平面      点 $s \rightarrow$  映射点 $F(s)$

## 5.3 频率域稳定判据

映射关系实例

$$s = \begin{cases} s_1 : 1 + j1 \\ s_2 : 1 + j3 \\ s_3 : 3 + j3 \\ s_4 : 3 + j1 \end{cases}$$

$$F(s) = s - z_1 = s - (2 + 2j)$$
$$F(s) = \begin{cases} F_1 : -1 - j1 \\ F_2 : -1 + j1 \\ F_3 : 1 + j1 \\ F_4 : 1 - j1 \end{cases}$$

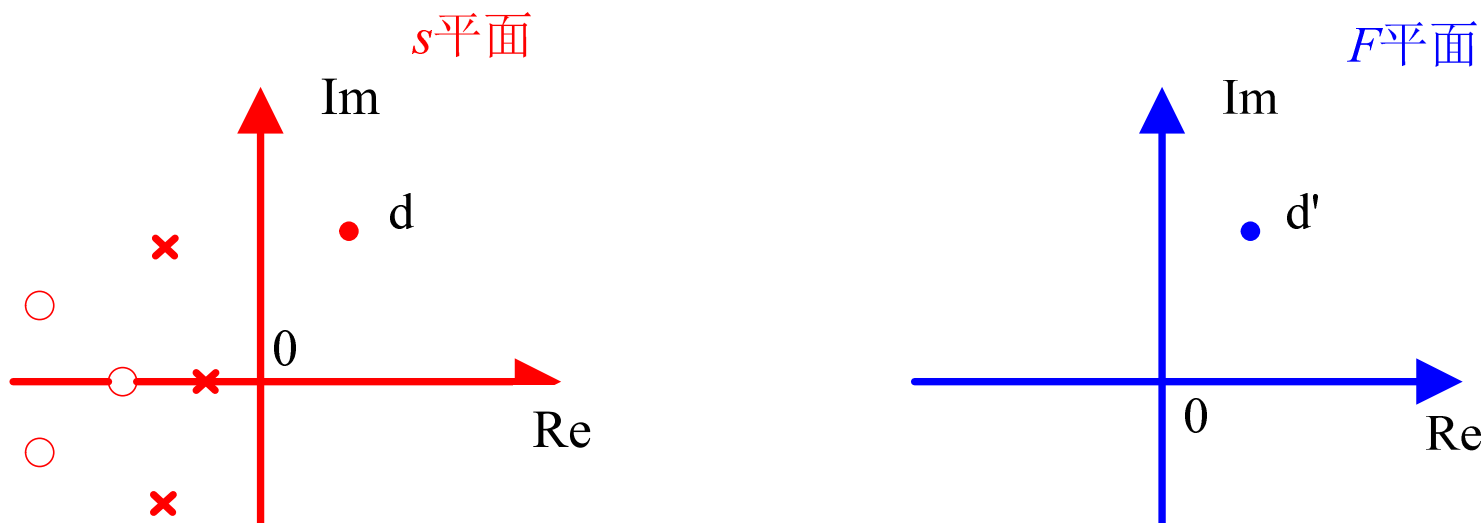


## 5.3 频率域稳定判据

### 1. 幅角原理

由复变函数的理论可知：

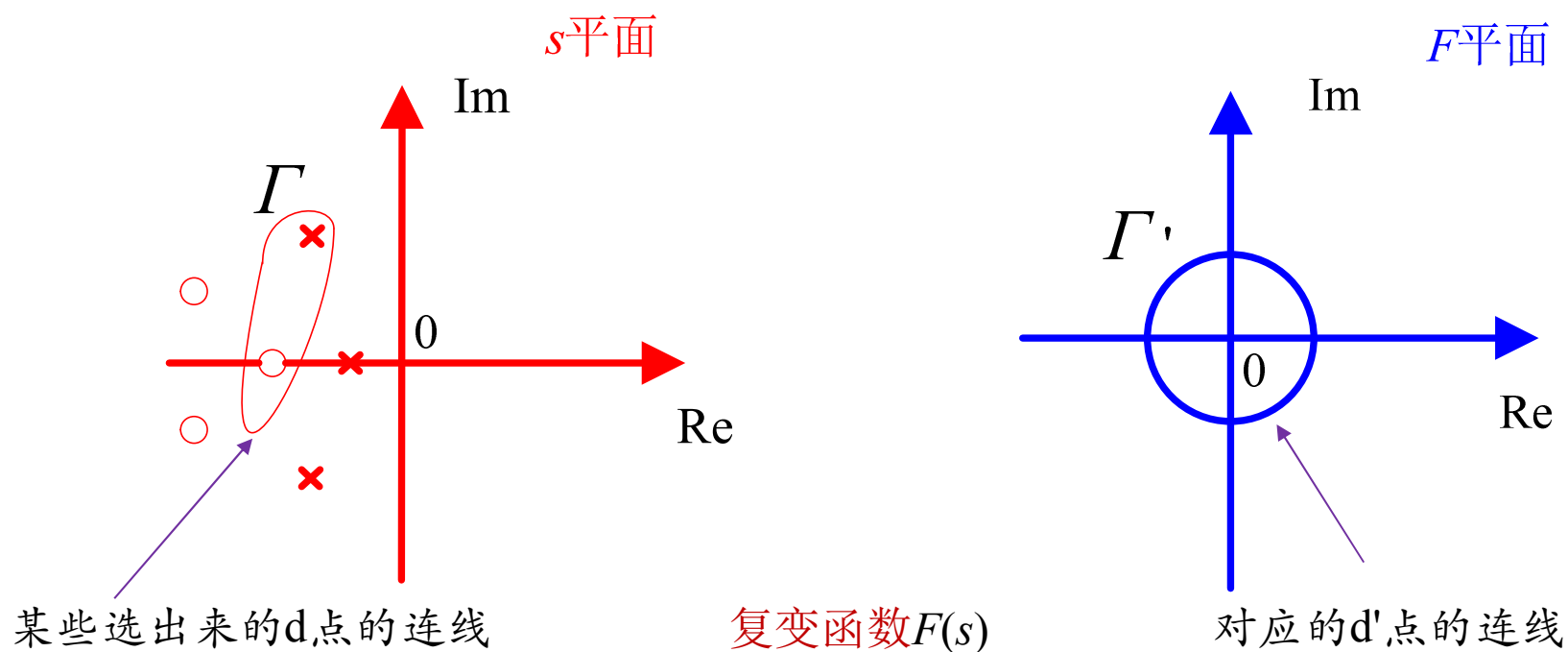
如果在 $s$ 平面的指定区域内函数 $F(s)$ 是非奇异的，则对应于此区域上的任何一点 $d$ ，都可以通过 $F(s)$ 的映射关系在 $F(s)$ 平面内找到对应的一个点 $d'$ （称 $d'$ 为 $d$ 的象）。



奇异函数是指函数本身有不连续点（跳跃点）或其导数或积分有不连续点的一类函数。

## 5.3 频率域稳定判据

对于 $s$ 平面内任何一条不通过 $F(s)$ 奇异点的封闭曲线 $\Gamma$ ，也可以通过 $F(s)$ 的映射关系在 $F(s)$ 平面内找到一条与之相对应的封闭曲线 $\Gamma'$  (称 $\Gamma'$ 为 $\Gamma$ 的象)。



## 5.3 频率域稳定判据

假定复变函数表示为

$$F(s) = \frac{K_1(s - z_1)(s - z_2) \cdots (s - z_m)}{(s - p_1)(s - p_2) \cdots (s - p_n)}$$

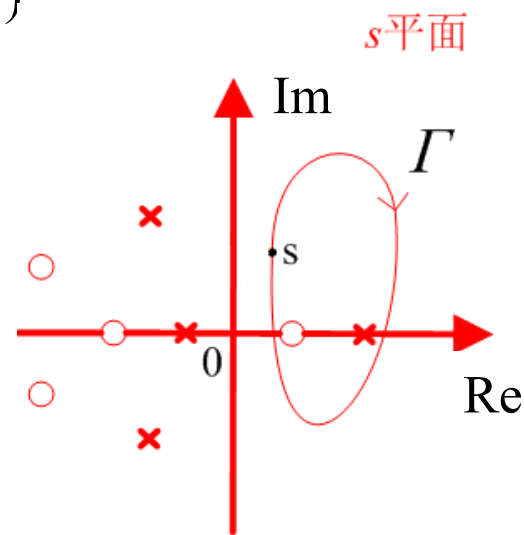
复变函数的相角可以表示为： $\angle F(s) = \sum_{j=1}^m \angle(s - z_j) - \sum_{i=1}^n \angle(s - p_i)$

相角:由z或p指向s的矢量与实轴正方向的夹角

相角变化量： $\Delta \angle F(s) = \sum_{i=1}^n \Delta \angle(s - z_i) - \sum_{j=1}^n \Delta \angle(s - p_j)$

在s平面上任取一条封闭曲线 $\Gamma$ ，且要求 $\Gamma$ 曲线满足下列条件：

- (1) 曲线 $\Gamma$ 不通过 $F(s)$ 的奇点（即 $F(s)$ 的零点和极点）；
- (2) 曲线 $\Gamma$ 包围一个或多个 $F(s)$ 的零点或极点。



## 5.3 频率域稳定判据

### 1) 简单情况：仅包围一个零点或极点

$s$ 平面

➤ 假定 $s$ 平面上封闭曲线包围了 $F(s)$ 的一个零点 $z_1$ ，其它零极点都位于封闭曲线之外。

➤ 当 $s$ 沿 $s$ 平面上的封闭曲线 $\Gamma$ 顺时针移动1周时，

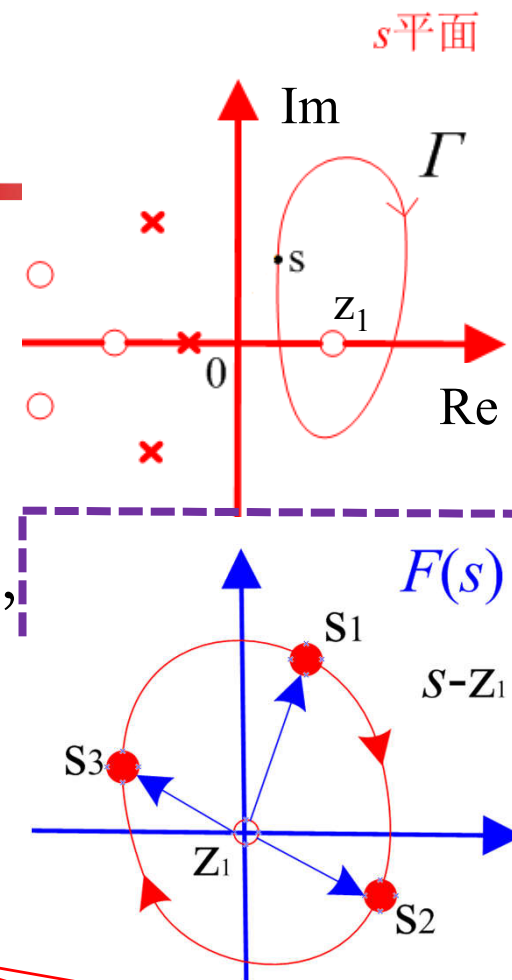
$F(s)$ 平面 ☒ 相量 $(s - z_1)$ 的相角变化 $-2\pi$ 。

☒ 其它各相量的相角变化为零。

$F(s)$ 相角总变化  $\Delta\angle F(s) = \Delta\angle(s - z_1) = -2\pi$

$-2\pi$ 意味着在 $F(s)$ 平面上映射的曲线沿顺时针方向围绕着原点旋转1周。

➤ 只包围一个极点 $p_1$ ，对应在 $F(s)$ 平面上映射的曲线沿逆时针方向围绕着原点旋转1周。（因为极点对应的角度前面有负号）





## 5.3 频率域稳定判据

### 2) 复杂情况：包围 $Z$ 个零点

若 $s$ 平面上的封闭曲线包围着 $F(s)$ 的 $Z$ 个零点，当 $s$ 沿着 $s$ 平面上的封闭曲线顺时针方向移动1周时，在 $F(s)$ 平面上映射曲线将按顺时针方向围绕着坐标原点 $Z$ 周。

### 3) 复杂情况：包围 $P$ 个极点

若 $s$ 平面上的封闭曲线包围着 $F(s)$ 的 $P$ 个极点。当 $s$ 沿着 $s$ 平面上的封闭曲线顺时针方向移动1周时，在 $F(s)$ 平面上映射曲线将按逆时针方向围绕着坐标原点 $P$ 周。

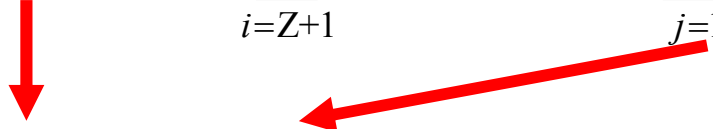
### 4) 特殊情况：不包围零点和极点

对于不被包围的零点和极点，当 $s$ 沿着 $s$ 平面上的封闭曲线移动时，对 $F(s)$ 的相角没有影响。

## 5.3 频率域稳定判据

### 5) 情况总结

当封闭曲线 $\Gamma$ 上任一点 $s$ 沿闭合曲线 $\Gamma$ 顺时针转动1周时，复变函数 $F(s)$ 矢量总的相角变化量：

$$\begin{aligned}\Delta\angle F(s) &= \sum_{i=1}^n \Delta\angle(s - z_i) - \sum_{j=1}^n \Delta\angle(s - p_j) \\&= \overset{\text{包围}}{\sum_{i=1}^Z \Delta\angle(s - z_i)} + \overset{\text{不包围}}{\sum_{i=Z+1}^n \Delta\angle(s - z_i)} - \overset{\text{包围}}{\sum_{j=1}^P \Delta\angle(s - p_j)} - \overset{\text{不包围}}{\sum_{j=P+1}^n \Delta\angle(s - p_j)} \\&= Z(-2\pi) - P(-2\pi) = (P - Z)(2\pi)\end{aligned}$$


$P$ 和 $Z$ 分别是被封闭曲线 $\Gamma$ 包围的复变函数 $F(s)$ 的极点个数和零点个数。

## 5.3 频率域稳定判据

幅角原理 (映射定理):

$$\Delta \angle F(s) = (P - Z)(2\pi)$$

设 $s$ 平面上不通过 $F(s)$ 任何奇异点的某条封闭曲线 $\Gamma$ ，它包围了 $F(s)$ 在 $s$ 平面上的 $Z$ 个零点和 $P$ 个极点。当 $s$ 在 $s$ 平面上以顺时针方向沿封闭曲线 $\Gamma$ 移动1周时，在 $F$ 平面上对应于封闭曲线 $\Gamma$ 的像 $\Gamma'$ 将以逆时针方向围绕原点旋转 $R$ 周。

$$(2\pi)$$

$$R = P - Z \quad \left\{ \begin{array}{l} R > 0, \text{ 逆时针包围} \\ R < 0, \text{ 顺时针包围} \\ R = 0, \text{ 不包围} \end{array} \right.$$

## 5.3 频率域稳定判据

### 2. 复变函数 $F(s)$ 的选择——辅助函数

设系统的开环传递函数为  $G(s)H(s) = \frac{B(s)}{A(s)}$

则系统的闭环传递函数为  $\Phi(s) = \frac{G(s)}{1+G(s)H(s)} = \frac{G(s)}{1+\frac{B(s)}{A(s)}} = \frac{G(s)A(s)}{A(s)+B(s)}$

构造辅助函数  $F(s) = 1 + G(s)H(s) = 1 + \frac{B(s)}{A(s)} = \frac{A(s)+B(s)}{A(s)}$

辅助函数特点：1) 辅助函数 $F(s)$ 的零点是闭环传递函数的极点，

$F(s)$ 的极点是开环传递函数的极点。

## 5.3 频率域稳定判据

开环传递函数表示为

$$G(s)H(s) = \frac{K_1(s - z_1)(s - z_2) \cdots (s - z_m)}{(s - p_1)(s - p_2) \cdots (s - p_n)}, n \geq m$$

辅助函数  $F(s) = 1 + G(s)H(s) = 1 + \frac{K_1(s - z_1)(s - z_2) \cdots (s - z_m)}{(s - p_1)(s - p_2) \cdots (s - p_n)}$

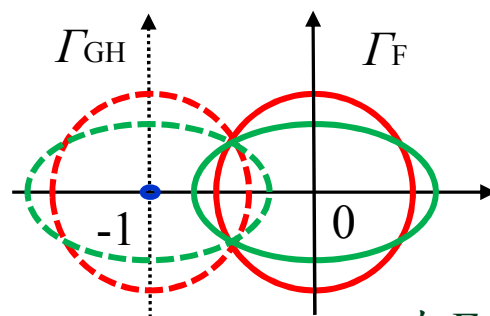
$$= \frac{(s - s_1)(s - s_2) \cdots (s - s_n)}{(s - p_1)(s - p_2) \cdots (s - p_n)}$$

辅助函数特点： 2)  $F(s)$ 的零、极点数目相同，都为 $n$ 。

## 5.3 频率域稳定判据

辅助函数特点：

3)  $F(s)=1+ G(s)H(s)$ ,  $s$ 沿闭合曲线 $\Gamma$ 运动1周所产生的两条映射闭合曲线 $\Gamma_F$ 和 $\Gamma_{GH}$ 只相差常数1, 即闭合曲线 $\Gamma_F$ 可由 $\Gamma_{GH}$ 向实轴正方向平移一个单位长度获得,  $\Gamma_F$ 与 $\Gamma_{GH}$ 可转换。



在 $\Gamma_F$ 坐标系下标注坐标刻度

4) 闭合曲线 $\Gamma_F$ 包围 $F$ 平面原点的圈数等于闭合曲线 $\Gamma_{GH}$ 包围 $F$ 平面 $(-1, j0)$ 点的圈数。

## 5.3 频率域稳定判据

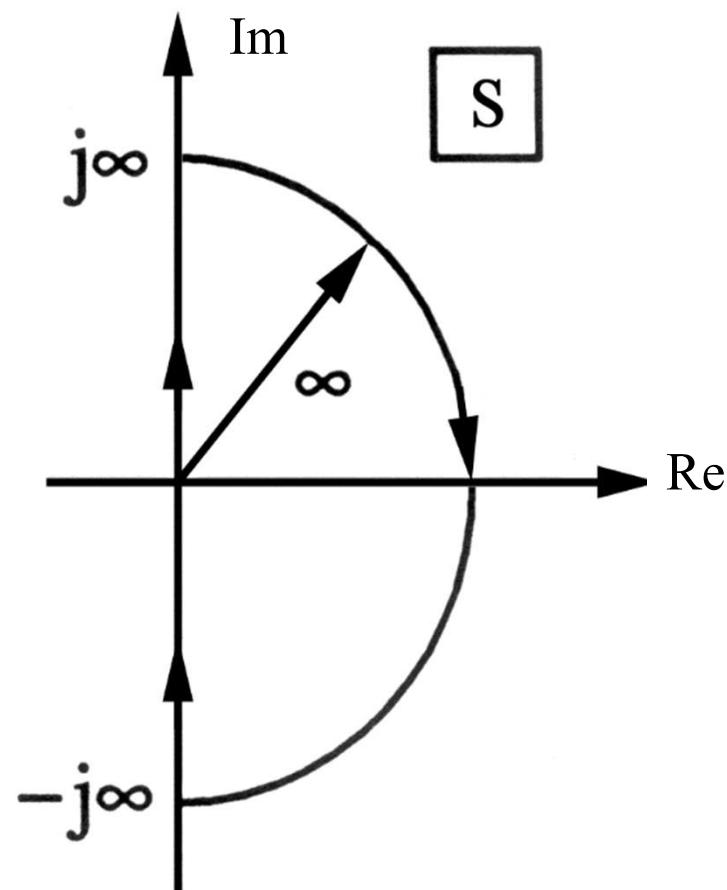
### 3. $s$ 平面的闭合曲线 $\Gamma$ 的选择

为将幅角原理与控制系统稳定性分析联系起来，适当选择 $s$ 平面的闭合曲线 $\Gamma$ 。

闭环系统的稳定性决定于系统闭环极点，即 $F(s)$ 的零点。

稳定与否看 $s$ 右半平面有无闭环极点，即 $F(s)$ 在右半平面有无零点。

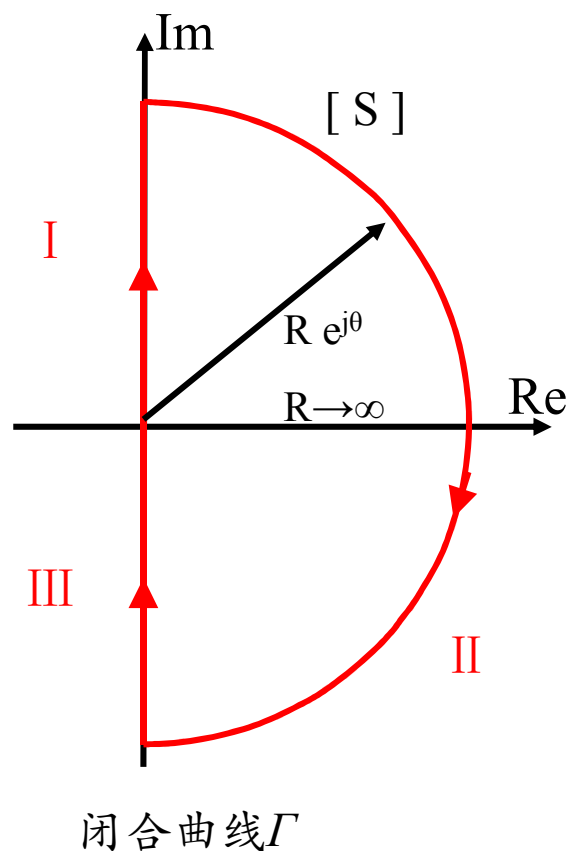
零点数为0， 则稳定！



$s$ 平面上的闭合曲线

## 5.3 频率域稳定判据

为了包含辅助函数 $F(s)$ 位于 $s$ 右半平面内的所有零点，将描述 $s$ 变化的闭合曲线 $\Gamma$ 扩展为整个右半平面。



由整个虚轴和半径为 $\infty$ 的右半圆组成。

试验点沿着上述轨迹按顺时针方向移动1周，该闭合曲线 $\Gamma$ 是 $s$ 的变化曲线。

在 $F(s)$ 平面上的映射也是一条封闭曲线 $\Gamma_F$ ，称为 $F(s)$ 的映射曲线。



## 5.3 频率域稳定判据

闭合曲线 $\Gamma$ 不能通过 $F(s)$ 的零、极点，讨论虚轴上和有限位置。

(1) 有限位置——取无限大半径总能避开

(2) 虚轴上

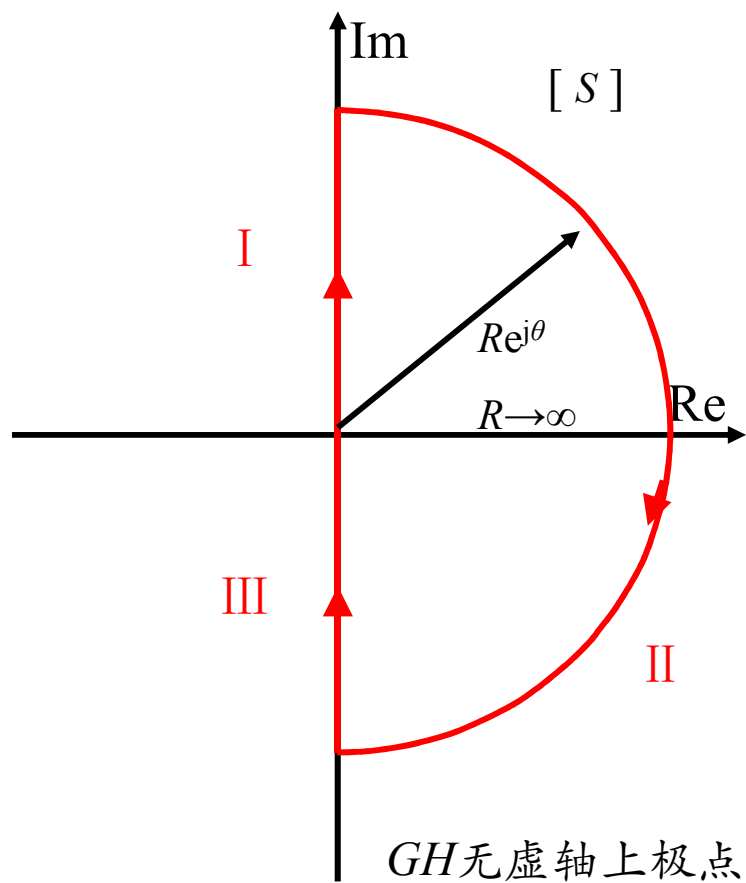
$$G(s)H(s) = \frac{B(s)}{A(s)} \quad \Phi(s) = \frac{G(s)A(s)}{A(s)+B(s)} \quad F(s) = \frac{A(s)+B(s)}{A(s)}$$

A. 当虚轴上有 $F(s)$ 的零点时，意味着闭环传递函数存在纯虚根极点，系统不稳定。因此，只考虑极点。

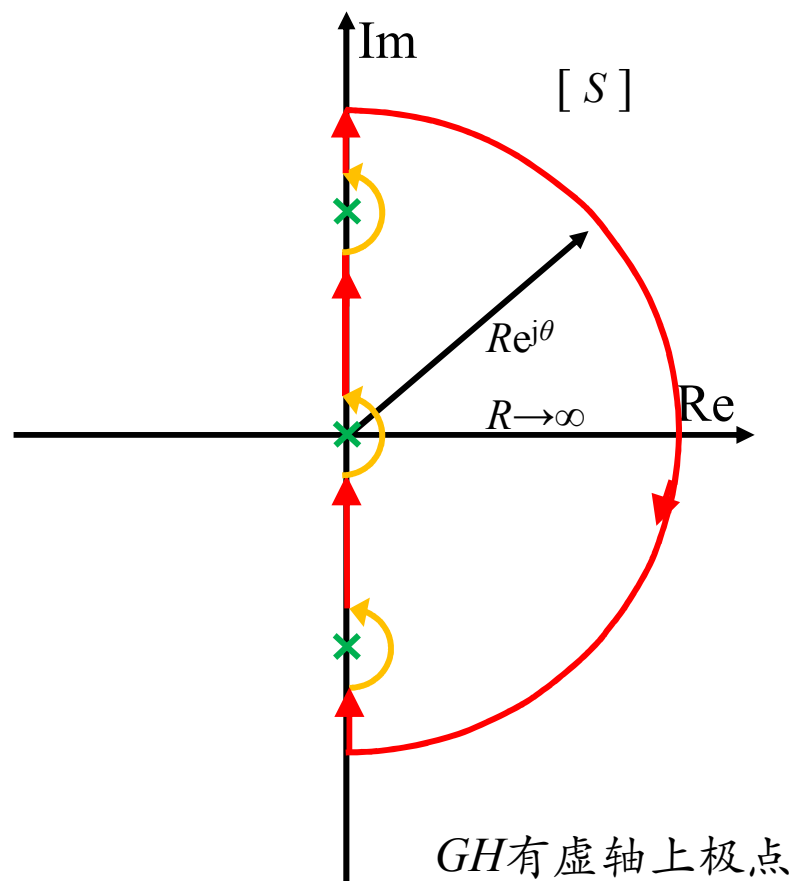
B. 复变函数 $F(s)$ 的极点对应开环传递函数的极点。因此，只考虑 $GH$ 的极点。 两种情况：

## 5.3 频率域稳定判据

a.  $GH$ 无虚轴上的极点



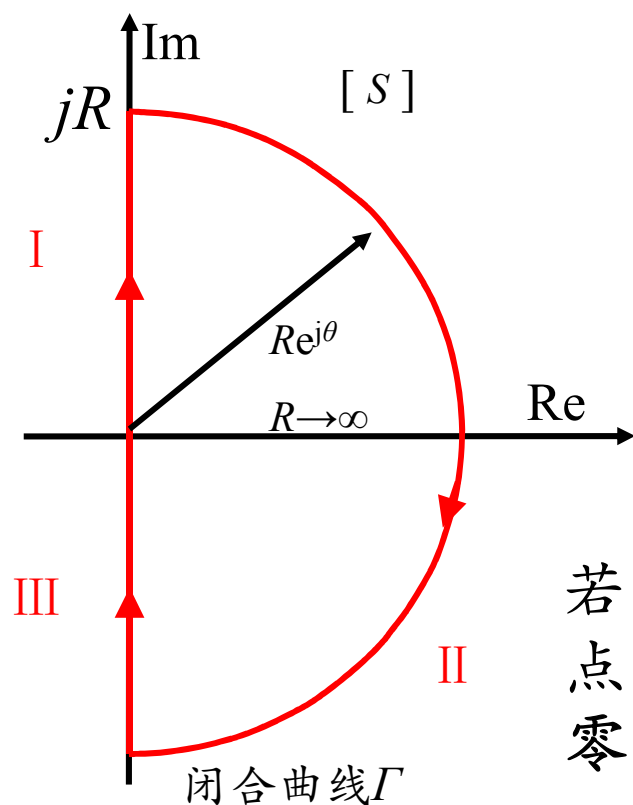
b.  $GH$ 有虚轴上的极点



## 5.3 频率域稳定判据

### a. $GH$ 无虚轴上的极点

$\Gamma$ 曲线由以下部分组成:



I. 正虚轴  $s=j\omega$ ,  $\omega \in [0, +\infty)$ ;

II. 半径为无限大的右半圆,  $s = R e^{j\theta}$ ,  
 $R \rightarrow \infty$ ,  $\theta \in [+90^\circ, -90^\circ]$ ;

III. 负虚轴  $s=j\omega$ ,  $\omega \in (-\infty, 0]$ 。

若复变函数  $F(s)$  在  $s$  右半平面有  $Z$  个零点和  $P$  个极点, 则上面区域包围了  $F(s)$  位于  $s$  右半平面所有零点和极点。

## 5.3 频率域稳定判据

### b. $GH$ 有虚轴上的极点——原点处极点

$\Gamma$ 曲线由以下部分组成：

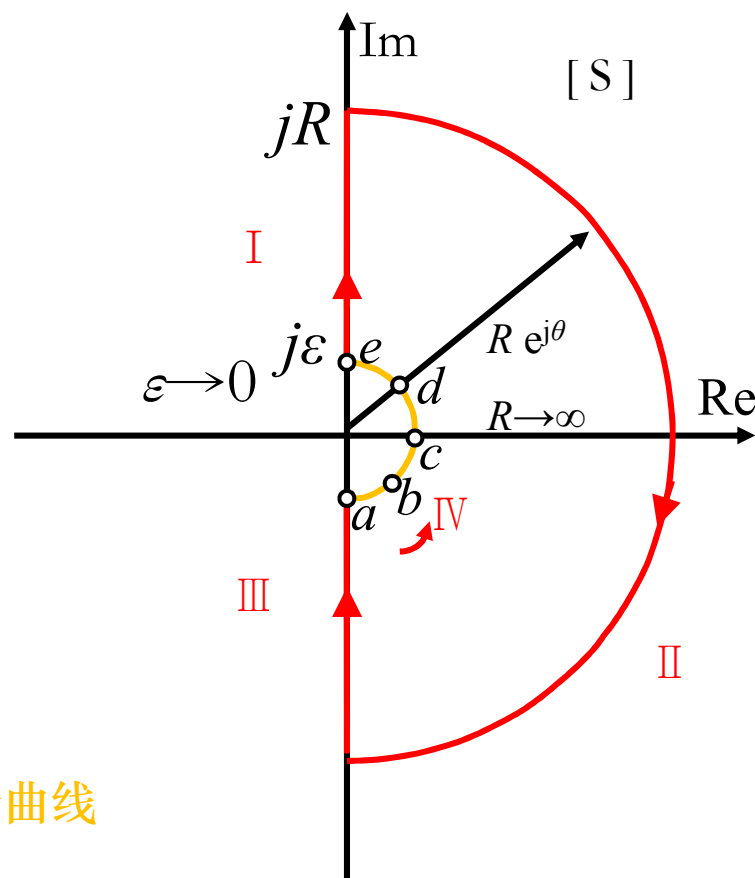
I. 正虚轴  $s=j\omega$ ,  $\omega$  从  $0+$  变化到  $+\infty$ ;

II. 半径为无限大的右半圆,  $s=R e^{j\theta}$ ,  $R \rightarrow \infty$ ,  $\theta \in [+90^\circ, -90^\circ]$ 。

III. 负虚轴  $s=j\omega$ ,  $\omega$  从  $-\infty$  变化到  $0^-$ ;

IV. 半径为无穷小的右半圆,  $s=\varepsilon e^{j\theta}$ ,  $\varepsilon \rightarrow 0$ ,  $\theta$  由  $[-90^\circ, +90^\circ]$ 。

——绕行曲线

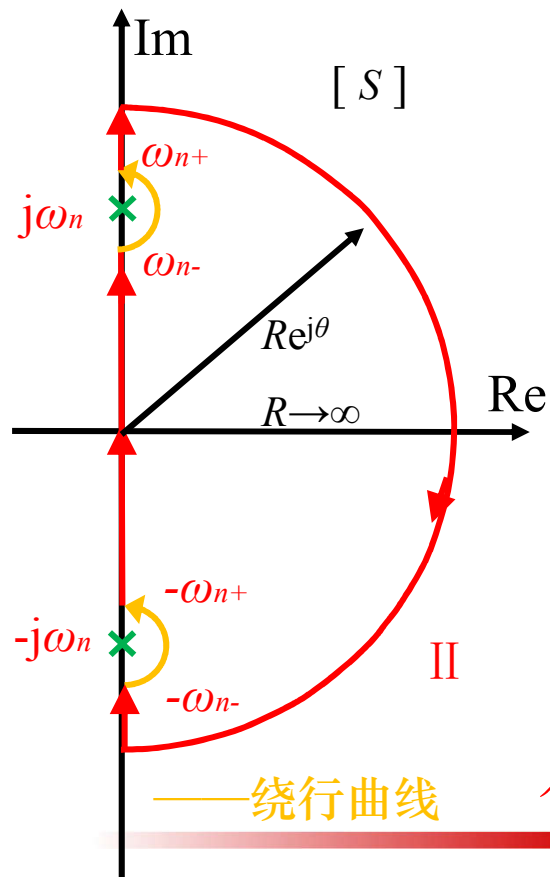


在计算 $GH$ 右半平面极点数 $P$ 时不包括虚轴上的极点

## 5.3 频率域稳定判据

### b. $GH$ 有虚轴上的极点——等幅振荡极点

$$G(s)H(s) = \frac{1}{(s^2 + \omega_n^2)^v} G_1(s) \quad |G_1(\pm j\omega_n)| \neq \infty$$



$\Gamma$ 曲线由以下部分组成:

闭合曲线 $\Gamma$ 避开极点, 取

$$s = j\omega_n + \varepsilon e^{j\theta}$$

$$s = -j\omega_n + \varepsilon e^{j\theta}$$

$$\theta \in [-90^\circ, +90^\circ]$$

$$\theta \in [-90^\circ, +90^\circ]$$

在计算 $GH$ 右半平面极点数 $P$ 时不包括虚轴上的极点

## 5.3 频率域稳定判据

---

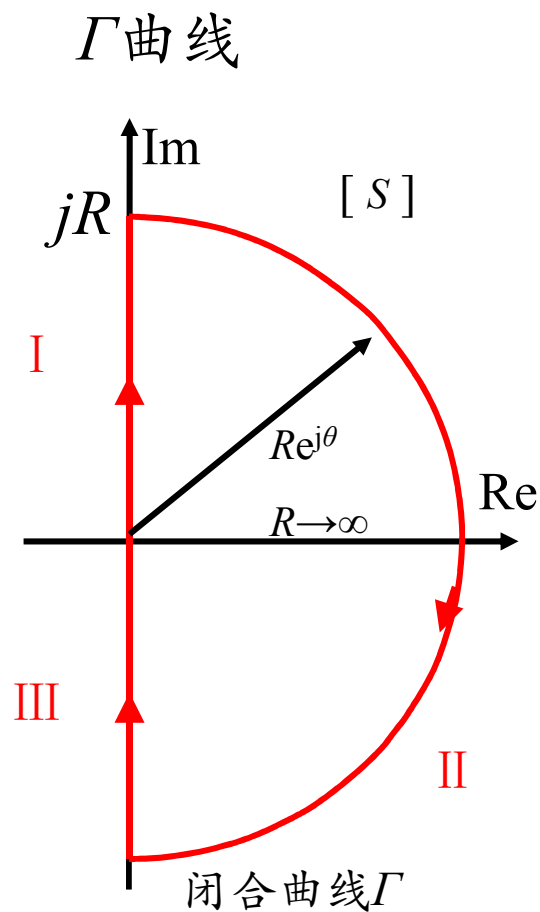
### 4. $GH$ 闭合曲线 $\Gamma_{GH}$ 的绘制——映射曲线

$s$  平面闭合曲线  $\Gamma$  关于实轴对称，映射曲线  $\Gamma_{GH}$  也关于实轴对称。

因此，只需绘制  $\Gamma_{GH}$  在  $\text{Im } s > 0, s \in \Gamma$  对应的曲线段，得到  $\Gamma_{GH}$  的半闭合曲线，称为奈奎斯特曲线，仍记为  $\Gamma_{GH}$ 。

## 5.3 频率域稳定判据

### a. $GH$ 无虚轴上的极点



曲线 $\Gamma_{GH}$ 由以下部分组成:

I+III. 在虚轴上 $s=j\omega$ ,  $\omega \in (-\infty, +\infty)$ ,

⇒ 映射曲线 $\Gamma_{GH}$ 对应开环幅相特性曲线;

II. 在 $s = \infty e^{j\theta}$ ,  $\theta \in [+90^\circ, -90^\circ]$ 时;

⇒ 映射曲线 $\Gamma_{GH}$ 对应原点( $n > m$ )或( $K_r, j0$ )点( $n = m$ )

仅考虑 $\Gamma_{GH}$ 的半闭合曲线时:

I. 在虚轴上 $s=j\omega$ ,  $\omega \in [0, +\infty)$ ,

⇒ 映射曲线 $\Gamma_{GH}$ 对应开环幅相特性曲线;

II. 在 $s = \infty e^{j\theta}$ ,  $\theta \in [+90^\circ, 0^\circ]$ 时;

⇒ 曲线 $\Gamma_{GH}$ 对应原点( $n > m$ )或( $K_r, j0$ )点( $n = m$ )。

II中的点  
在开环幅  
相特性曲  
线上, 所  
以仅考虑  
开环幅相  
曲线即可

## 5.3 频率域稳定判据

### b. $GH$ 有虚轴上的极点——原点处极点

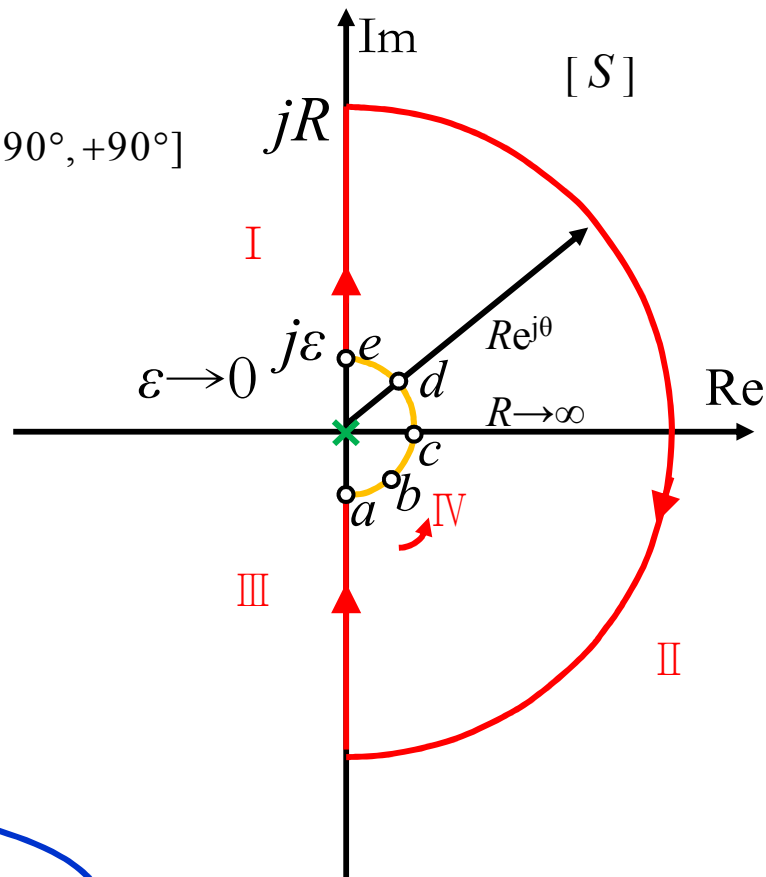
当 $s$ 沿着小半圆移动时  $s = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \varepsilon e^{j\theta} \quad \theta \in [-90^\circ, +90^\circ]$

当 $s \rightarrow 0$ 时，系统开环特性近似为

$$G(s)H(s) \approx \frac{K}{s^v}$$

$$\begin{aligned} G(s)H(s) \Big|_{s=\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \varepsilon e^{j\theta}} &= \frac{K}{s^v} \Big|_{s=\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \varepsilon e^{j\theta}} \\ &= \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \left( \frac{K}{\varepsilon^v} \right) e^{-jv\theta} = \infty e^{-jv\theta} \end{aligned}$$

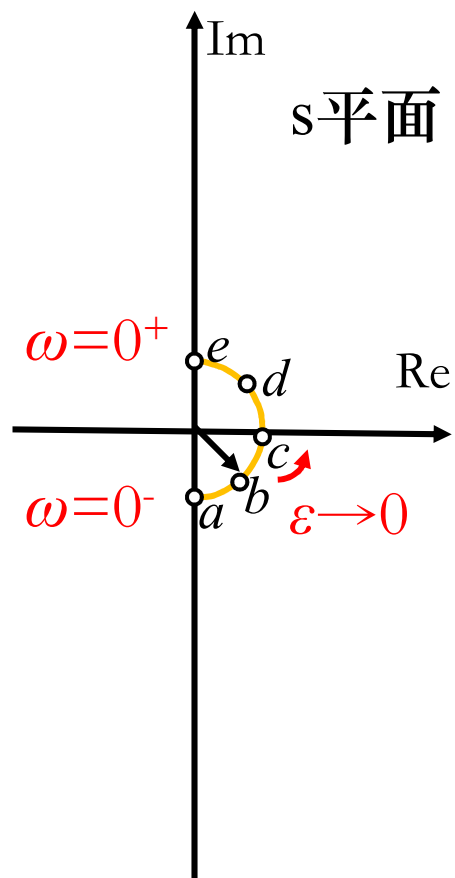
$\omega$ 从 $0^- \rightarrow 0^+$ 时， $\theta$ 从 $-90^\circ \rightarrow 90^\circ$ 。 $GH$ 平面上的映射曲线 $\Gamma_{GH}$ 将沿着半径为无穷大的圆弧按顺时针方向从 $v \times 90^\circ \rightarrow -v \times 90^\circ$ 。





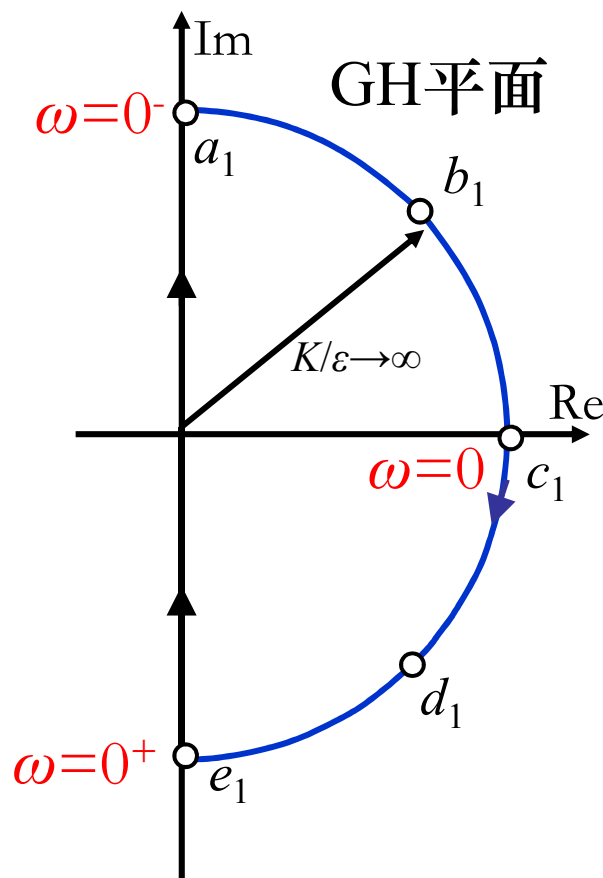
## 5.3 频率域稳定判据

闭合曲线 $\Gamma$ 的绕行部分



闭合曲线的绕行部分

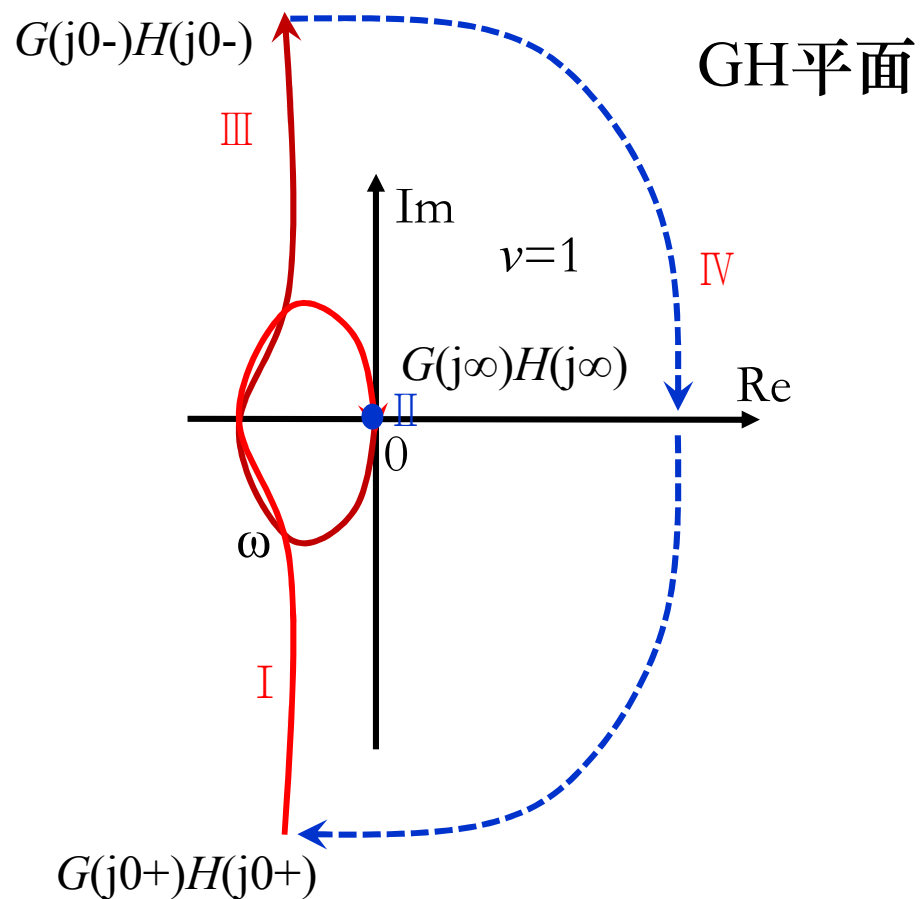
映射曲线 $\Gamma_{GH}$ 的增补部分



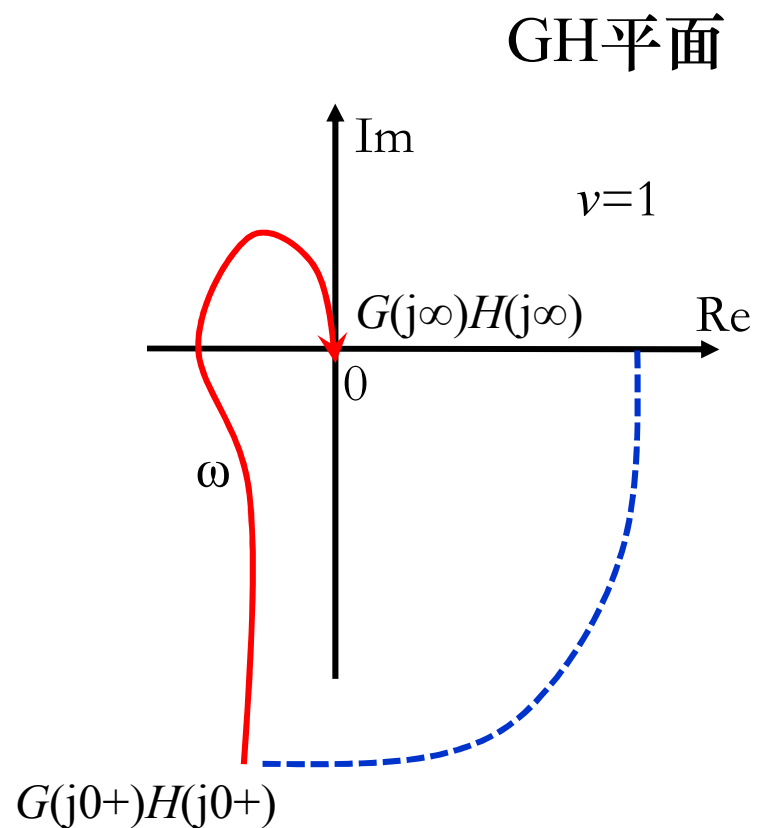
映射曲线的增补部分 ( $\nu=1$ )

## 5.3 频率域稳定判据

固有+增补的映射曲线 $\Gamma_{GH}$



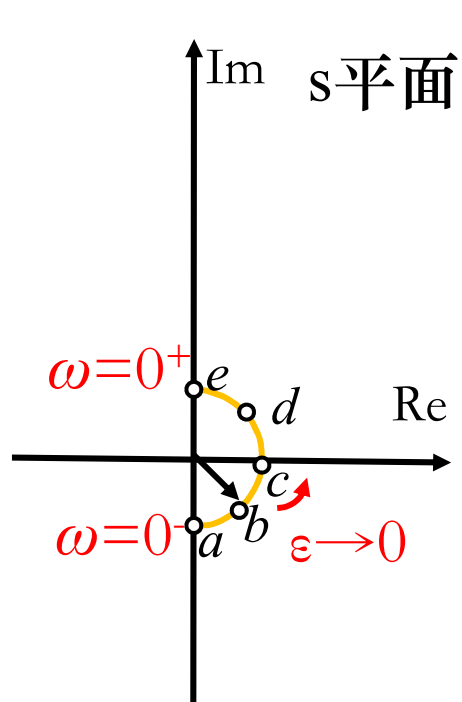
全部映射曲线 $\Gamma_{GH}(v=1)$



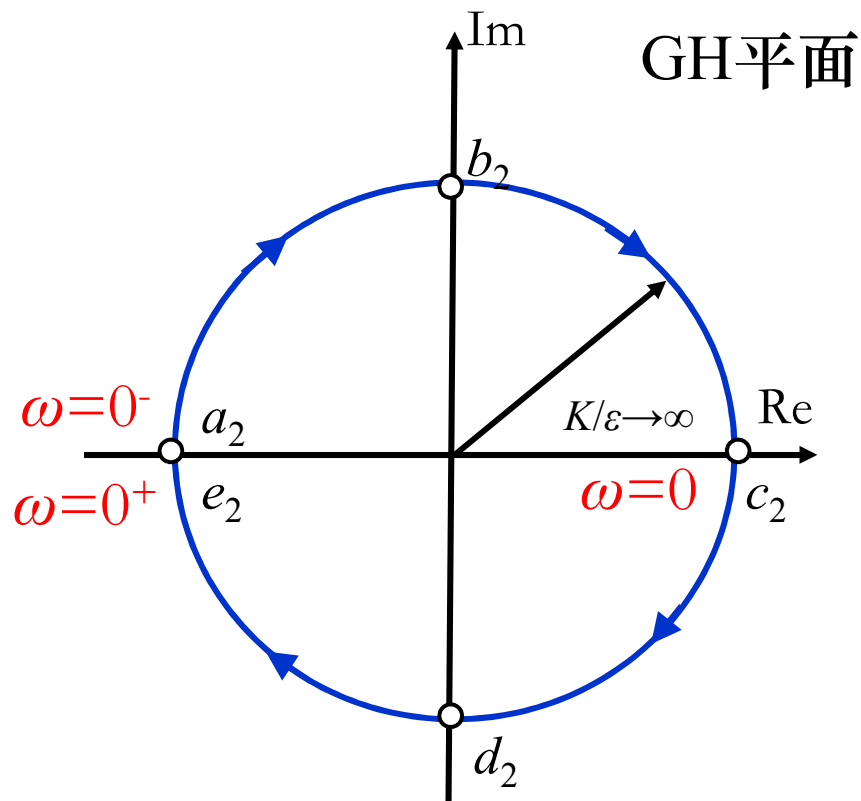
半闭合映射曲线 $\Gamma_{GH}(v=1)$ ,

## 5.3 频率域稳定判据

### II 型系统



闭合曲线的绕行部分



映射曲线的增补部分 ( $v=2$ )

## 5.3 频率域稳定判据

$$G(s)H(s) = \frac{1}{(s^2 + \omega_n^2)^v} G_1(s)$$

c.  $GH$ 有虚轴上的极点——等幅振荡极点

映射曲线  $G(s)H(s) = \frac{1}{(2j\omega_n \varepsilon e^{j\theta} + \varepsilon^2 e^{j2\theta})^v} G_1(j\omega_n + \varepsilon e^{j\theta})$

$$s = j\omega_n + \varepsilon e^{j\theta}$$

$$\theta \in [-90^\circ, +90^\circ]$$

$$\approx \frac{1}{(2j\omega_n \varepsilon e^{j\theta})^v} G_1(j\omega_n) = \frac{e^{-j(\theta+90^\circ)v}}{(2\omega_n \varepsilon)^v} G_1(j\omega_n)$$

当封闭曲线上 $\theta$ 从-90增加到90对应绕行曲线，则映射曲线的增补曲线：

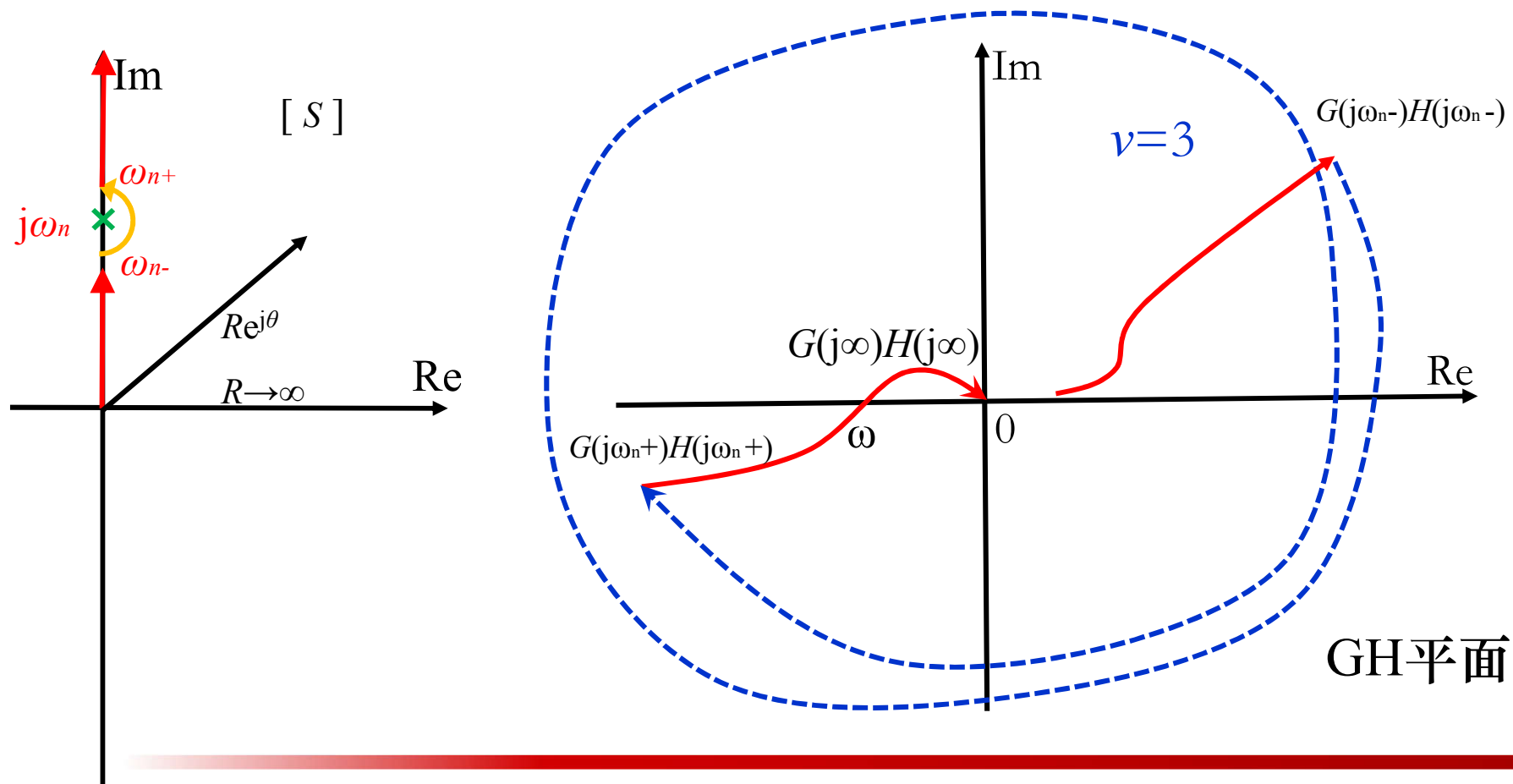
$$A(s) = \infty$$

$$\varphi(s) = \begin{cases} \angle G_1(j\omega_n) & \theta = -90^\circ (s = j\omega_n^-) \\ \angle G_1(j\omega_n) - (\theta + 90^\circ)v & \theta \in (-90^\circ, +90^\circ) \\ \angle G_1(j\omega_n) - (90^\circ + 90^\circ)v & \theta = +90^\circ (s = j\omega_n^+) \end{cases}$$

意味着：增补曲线为半径无穷大，圆心角等于 $-v \cdot 180^\circ$ 的圆弧(负号意味着顺时针)。

## 5.3 频率域稳定判据

映射曲线 即：增补从 $G(j\omega_n-)H(j\omega_n-)$ 点起 以半径无穷大顺时针作圆心角为 $\nu*180^\circ$ 的圆弧至 $G(j\omega_n+)H(j\omega_n+)$ 点。



## 5.3 频率域稳定判据

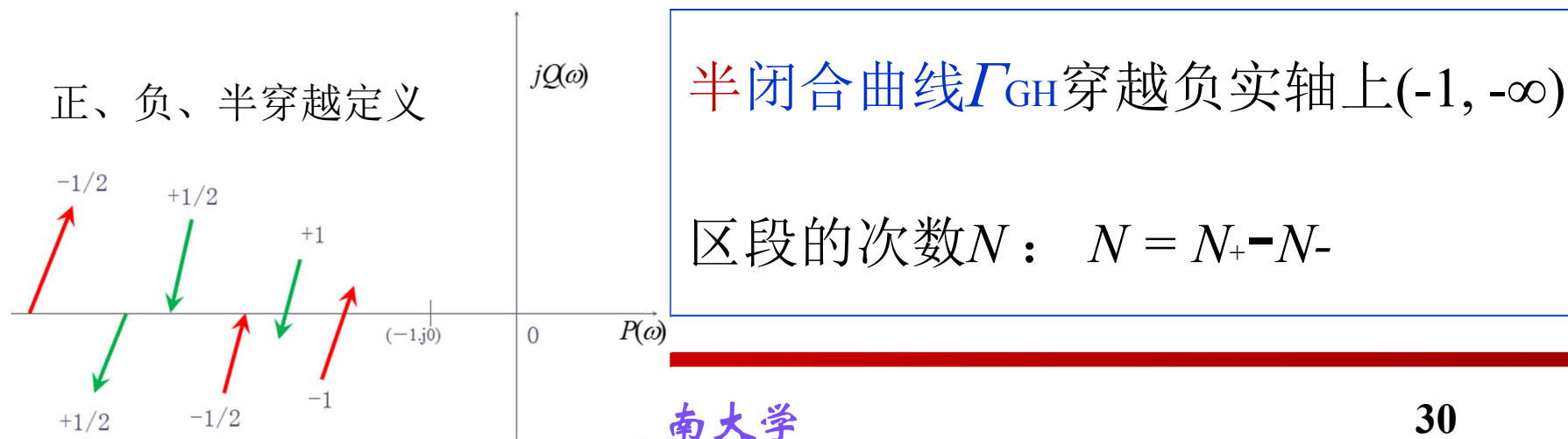
### 5. 闭合曲线 $\Gamma_F$ 包围原点圈数 $R$ 的计算

根据半闭合映射曲线 $\Gamma_{GH}$ 可以计算出 $\Gamma_F$ 包围原点圈数 $R$ 。

包围原点 ( $\Gamma_F$ ) —— 包围  $(-1, j0)$  点 ( $\Gamma_{GH}$ )

可等效为开环频率特性曲线 $\Gamma_{GH}$ 穿越负实轴上 $(-1, -\infty)$ 区段的情况。

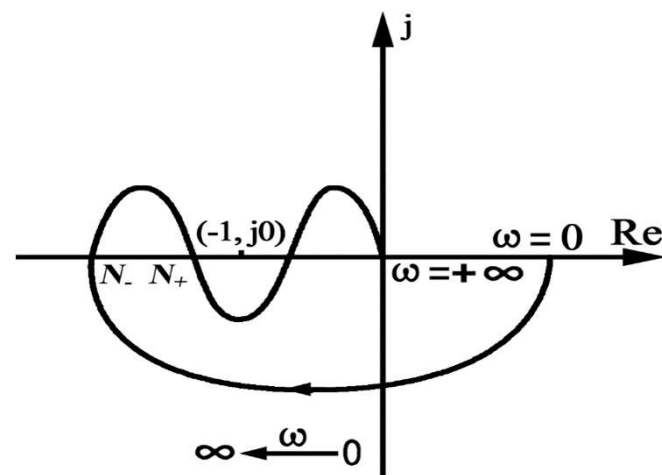
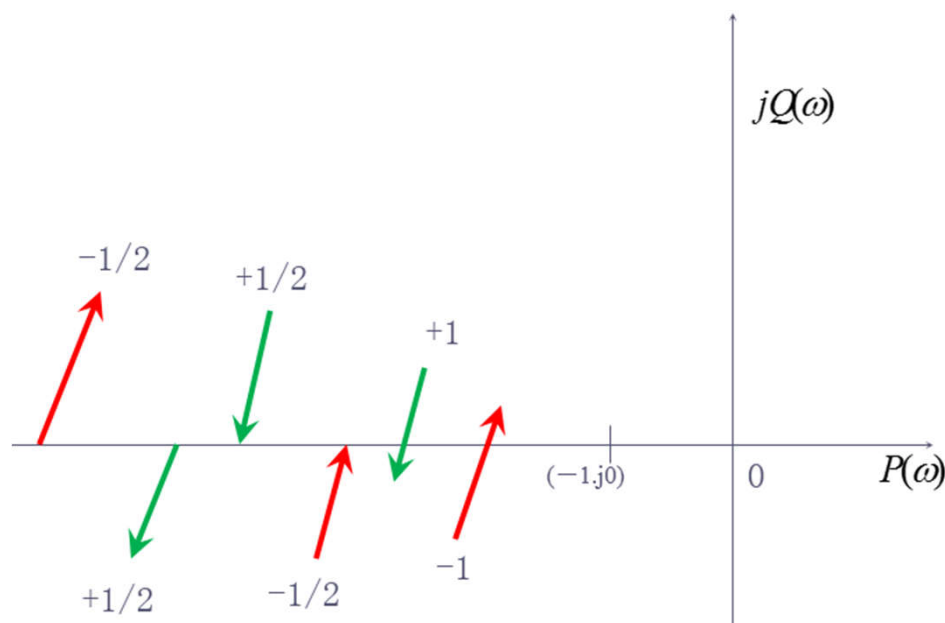
- 相角增加，称为正穿越（从上到下），记作 $N_+$ ;
  - 相角减小，称为负穿越（从下到上），记作 $N_-$ ;
- $N_+$ 与 $N_-$ 均为正数



## 5.3 频率域稳定判据

当半闭合曲线 $\Gamma_{GH}$ 穿越负实轴上 $(-1, -\infty)$ 区段的次数 $N$ ,

则全闭合曲线 $\Gamma_F$ 包围原点的圈数 $R$ :  $R=2N=2(N_+-N_-)$



频率特性曲线

计算 $R$ 的过程中注意：穿越负实轴方向、半次穿越和虚线圆弧所产生的穿越次数。

# 本次课结束

---

## 重要知识点

1. 奈奎斯特曲线的定义 ★ ★
2. 奈奎斯特曲线的绘制方法 ★ ★ ★
3. 利用奈奎斯特曲线分析系统性能 ★ ★ ★