# 实验六 基于 Matlab 的线性系统的频域分析

- 一、 实验目的
- 1. 熟练绘制系统的Nyquist和Bode图。
- 2. 熟练掌握频域法分析系统。
- 二、 实验设备

PC 机一台 Matlab 软件。

三、 Matlab 基础

频域分析法是应用频域特性研究控制系统的一种经典方法。它是通过研究 系统对正弦信号下的稳态和动态响应特性来分析系统的。采用这种方法可直观 的表达出系统的频率特性,分析方法比较简单,物理概念明确。

- 1. 频率曲线主要包括三种: Nyquist 图、Bode 图和 Nichols 图。
- (1) Nyquist 图的绘制与分析

MATLAB 中绘制系统 Nyquist 图的函数调用格式为:

nyquist (num, den) 频率响应 w 的范围由软件自动设定

nyquist (num, den, w) 频率响应 w 的范围由人工设定

[Re, Im] = nyquist (num, den) 返回奈氏曲线的实部和虚部向量,不作图

例 6-1: 已知系统的开环传递函数为  $G(s) = \frac{2s+6}{s^3+2s^2+5s+2}$ ,试绘制 Nyquist 图,并判断系统的稳定性。

 $num = [2 \ 6];$ 

 $den=[1 \ 2 \ 5 \ 2]:$ 

[z, p, k] = tf2zp (num, den); p

nyquist (num, den)

极点的显示结果及绘制的 Nyquist 图如图 6-1 所示。由于系统的开环右根数为零,系统的 Nyquist 曲线没有逆时针包围(-1, j0)点,所以闭环系统稳定。

p =
-0.7666 + 1.9227i
-0.7666 - 1.9227i

-0.4668

若上例要求绘制 $\omega \in (10^{-2},10^3)$ 间的 Nyquist 图,则对应的 MATLAB 语句为:

num = [2 6];

 $den=[1 \ 2 \ 5 \ 2];$ 

w=logspace(-2, 3, 100); %即在 log10<sup>-2</sup>和 log10<sup>3</sup>之间,产生 100 个等距离的点

nyquist (num, den, w)

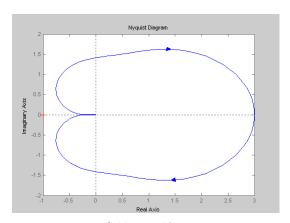


图 6-1 开环极点的显示结果及 Nyquist

### (2) Bode 图的绘制与分析

系统的 Bode 图又称为系统频率特性的对数坐标图。Bode 图有两张图,分别绘制开环频率特性的幅值和相位与角频率 $\omega$ 的关系曲线,称为对数幅频特性曲线和对数相频特性曲线。

MATLAB 中绘制系统 Bode 图的函数调用格式为:

bode (num, den) 频率响应 w 的范围由软件自动设定

bode (num, den, w) 频率响应 w 的范围由人工设定

[mag, phase, w]=bode(num, den, w) 指定幅值范围和相角范围的伯德图

例 6-2: 已知开环传递函数为  $G(s) = \frac{30(0.2s+1)}{s(s^2+16s+100)}$ , 试绘制系统的伯德图。

 $num = [0 \ 0 \ 15 \ 30];$ 

den=[1 16 100 0];

w=logspace(-2, 3, 100);

bode (num, den, w)

grid

绘制的 Bode 图如图 6-2(a) 所示,其频率范围由人工选定,而伯德图的幅值范围和相角范围是自动确定的。当需要指定幅值范围和相角范围时,则需用下面的功能指令:

[mag, phase, w]=bode (num, den, w)

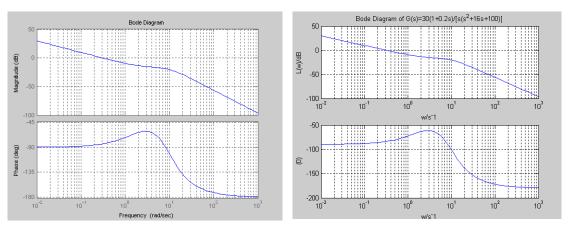


图 6-2(a) 幅值和相角范围自动确定的 Bode 图 图 6-2(b) 指定幅值和相角范围的 Bode

mag, phase 是指系统频率响应的幅值和相角,由所选频率点的w值计算得出。其中,幅值的单位为dB,它的算式为magdB=201g10(mag)。

指定幅值范围和相角范围的 MATLAB 调用语句如下,图形如图 6-2(b)所示。

 $num = [0 \ 0 \ 15 \ 30];$ 

den=[1 16 100 0];

w=1ogspace(-2, 3, 100);

[mag, phase, w]=bode (num, den, w); %指定 Bode 图的幅值范围和相角范围 subplot (2, 1, 1); %将图形窗口分为 2\*1 个子图, 在第 1 个子图处绘制图形 semilogx (w, 20\*log10 (mag)); %使用半对数刻度绘图, X 轴为 log10 刻度, Y 轴 为线性刻度

grid on

 $xlabel('w/s^-1'); ylabel('L(w)/dB');$ 

title ('Bode Diagram of  $G(s)=30(1+0.2s)/[s(s^2+16s+100)]$ '):

subplot (2, 1, 2);%将图形窗口分为 2\*1 个子图, 在第 2 个子图处绘制图形 semilogx (w, phase);

grid on

xlabel('w/s^-1'); ylabel('(0)');

注意: 半 Bode 图的绘制可用 semilgx 函数实现, 其调用格式为 semilogx(w,L), 其中 L=20\*log10(abs(mag))。

#### 2. 幅值裕量和相位裕量

幅值裕量和相位裕量是衡量控制系统相对稳定性的重要指标,需要经过复杂的运算求取。应用 MATLAB 功能指令可以方便地求解幅值裕量和相位裕量。

其 MATLAB 调用格式为:

[Gm, Pm, Wcg, Wcp] = margin (num, den)

其中, Gm, Pm 分别为系统的幅值裕量和相位裕量, 而 Wcg, Wcp 分别为幅值裕量和相位裕量处相应的频率值。

另外,还可以先作 bode 图,再在图上标注幅值裕量 Gm 和对应的频率 Wcg,相位裕量 Pm 和对应的频率 Wcp。其函数调用格式为:

margin (num, den)

例 6-3: 单位负反馈的开环传递函数为 $G(s) = \frac{10}{s^3 + 3s^2 + 9s}$ , 求其稳定裕度, 对应的 MATLAB 语句如下:

num=10; den=[1 3 9 0];

[gm, pm, wcg, wcp] = margin (num, den);

gm, pm, wcg, wcp

gm = 2.7000

pm = 64.6998

wcg = 3.0000

wcp = 1.1936

如果已知系统的频域响应数据,还可以由下面的格式调用函数:

[Gm, Pm, Wcg, Wcp] = margin (mag, phase, w)

其中(mag, phase, w)分别为频域响应的幅值、相位与频率向量。

四、 实验内容

- 1、已知单位负反馈系统的开环传递函数为 $G(s) = \frac{K}{(3s+1)(5s+1)}$ ,当K=1和K=10时,绘制其Bode图和Nyquist曲线,观察其区别。
- 2、已知单位负反馈系统的开环传递函数为 $G_1(s)=rac{K}{(3s+1)}$ ,K=1,串联一环节  $G_2(s)=rac{1}{s}$ ,观察串联前、串联后,绘制其Bode图和Nyquist曲线,观察其区别。
- 3、已知单位负反馈系统的开环传递函数为 $G(s) = \frac{24000(s+3)^2}{s(s+1)(s+2)(s+100)(s+200)}$ 
  - (1) 绘制开环对数幅频特性曲线,判断系统稳定性并求增益裕量以及相位裕量;
  - (2) 求当系统有一延迟环节e<sup>-τs</sup>时, τ取何值才能使系统稳定。

(根据计算出的相位裕量(单位为 °), 计算出相位裕量的以弧度为单位时的数值(例如180°对应3.14弧度),然后再除以相位裕量时的角频率wcp,得到时间,即为 $\tau$ )

- (3) 求当输入为1(t), t, t²时系统的稳态误差。
- 4、典型二阶系统

$$G(s) = \frac{\omega_n^2}{s^2 + 2\xi\omega_n s + \omega_n^2}$$

绘制  $\omega_n$  =6时、  $\xi$  =0.1, 0.25, 0.5, 0.75, 1时的Bode 图。

#### (根据自然振荡频率及阳尼比,写出传递函数,绘制Bode图)

- 5、负反馈系统开环传递函数为 $G(s) = \frac{k}{(3s+1)(5s+1)}$ , 当k=1、3、5、10、15时,系统的奈氏曲线形状如何变化,分析k对系统的稳定性有什么影响。
- 6、已知单位负反馈系统开环传递函数为

$$G_k(s) = \frac{64(s+2)}{s(s+0.5)(s^2+6.4s+256.1)}$$

求系统的幅值裕度、相位裕度、和相应的交界频率,并判断稳定性。

#### 五、 实验报告

- 1. 根据内容要求,写出调试好的 MATLAB 语言程序,及对应的结果。
- 2. 记录显示的图形,根据实验结果与各典型环节的频率曲线对比分析。
- 3. 记录并分析 C 对二阶系统 Bode 图的影响。

4. 写出实验的心得与体会。

## 六、 预习要求

- 1. 预习实验中的基础知识,运行编制好的 MATLAB 语句,熟悉绘制频率曲线的三种图形函数 nyquist()、bode()和 nichols()。
- 2. 掌握控制系统的频域分析方法,理解系统绝对稳定性和相对稳定性的判断方法。