

# 信号与系统课程笔记：Lecture 29：系统的状态空间分析

授课教师：秦雨潇

笔记记录：曹时成

2023 年 12 月 20 日（第十六周，周三）

## 1 课程重点梳理

- (1) 一般信号怎么分解为特殊信号
- (2) 特殊信号通过系统的变化与性质
- (3) 一般信号通过系统的变化与性质

重点内容：傅里叶变换和采样定理

## 2 课堂回顾

谐波信号通过系统

$$f(t) = Ae^{j\omega_0 t} = A\cos(\omega_0 t + \varphi_0) \longrightarrow \boxed{H(t)} \longrightarrow |H(\omega_0)|A\cos(\omega_0 t + \varphi_0 + \angle H(\omega))$$

1.  $f(t)/f[k]$

$$\begin{array}{c} \updownarrow \quad \updownarrow \\ s \quad z \end{array}$$

2.

(1)  $H(z) \quad f[k] \longrightarrow H(z) \longrightarrow ?$

$$H(\omega_0) = H(z)|_{z=e^{j\omega_0}}$$

(2)  $H(s) \quad f(t) \longrightarrow H(s) \longrightarrow ?$

$$H(\omega_0) = H(s)|_{s=j\omega_0}$$

## 3 基本概念和定义

状态方程：表示系统状态变量与输入之间的关系的方程。

n 阶系统：由 n 个一阶微分/差分方程组构成。

输出方程：表示系统输入输出和状态变量之间的关系的方程。

对于  $n$  阶系统，如果有  $q$  个输出，则输出方程由  $q$  个代数方程组构成。

## 4 建立系统的状态方程和输出方程

### 4.1 初始状态

$$x_1(0^-), x_2(0^-), \dots, x_n(0^-)$$

注意：

- (1) 电路中，一般来说，电容的系统状态选择  $U_c$ ；电感的系统状态选择  $i_L$
- (2) 系统状态数目是一定的， $n$  阶系统有  $n$  个初始状态。但是，状态方程的列法不唯一。

### 4.2 状态变量

状态变量：表示状态随时间变化的一组变量。

### 4.3 状态矢量/状态空间

$$[x_1(0^-), x_2(0^-), \dots, x_n(0^-)]^T$$

状态空间为状态矢量构成的空间。

### 4.4 状态方程

状态方程：假设有  $n$  阶和  $p$  个输入

$$x'_1 = a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n + b_{11}f_1 + \dots + b_{1p}f_p$$

$\vdots$

$$x'_n = a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \dots + a_{nn}x_n + b_{n1}f_1 + \dots + b_{np}f_p$$

$$\begin{bmatrix} x'_1(t) \\ x'_2(t) \\ \vdots(t) \\ x'_n(t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \\ \vdots(t) \\ x_n(t) \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} b_{11} & \cdots & b_{1p} \\ b_{21} & \cdots & b_{2p} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ b_{n1} & \cdots & b_{np} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} f_1(t) \\ \vdots(t) \\ f_p(t) \end{bmatrix}$$

$$\dot{X} = AX + BF \triangleq \text{状态方程}$$

### 4.5 输出方程

输出方程：描述系统输入输出和状态之间的代数方程组，假设有  $q$  个输出，则：

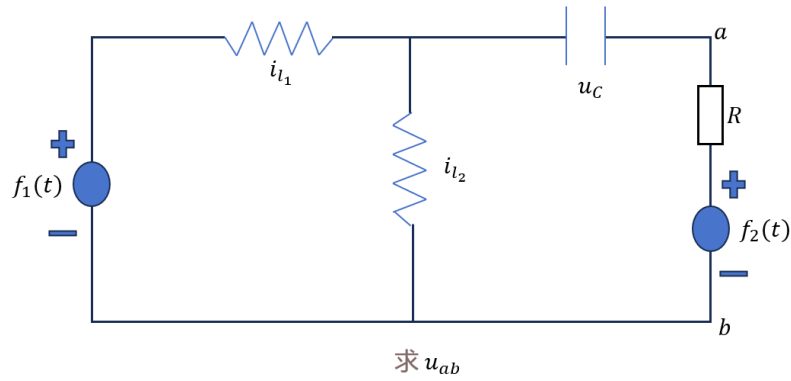
$$y_1 = c_{11}x_1 + c_{12}x_2 + \dots + c_{1n}x_n + d_{11}f_1 + \dots + d_{1p}f_p$$

$\vdots$

$$y_q = c_{q1}x_1 + c_{q2}x_2 + \dots + c_{qn}x_n + d_{q1}f_1 + \dots + d_{qp}f_p$$

$$\dot{Y} = CX + DF \triangleq \text{输出方程}$$

## 5 例 1



解:

状态变量:

$$x_1 = i_{L_1} \quad x_2 = i_{L_2} \quad x_3 = u_C$$

电压 (Ku):

$$x'_1 = f_1 - x_3 - R(x_1 - x_2) - f_2 = -\frac{R}{L_1}x_1 + \frac{R}{L_1}x_2 - \frac{1}{L_1}x_3 + \frac{1}{L_1}f_1 - \frac{1}{L_1}f_2$$

$$x'_2 = u_{L_2} = x_3 + R(x_1 - x_2) + f_2 = -\frac{R}{L_2}x_1 - \frac{R}{L_2}x_2 + \frac{1}{L_2}x_3 + \frac{1}{L_2}f_2$$

电流 (Kcl):

$$x'_3 = i_{L_1} - i_{L_2} = x_1 - x_2 = \frac{1}{L}x_1 - \frac{1}{L}x_2$$

$$\begin{bmatrix} x'_1(t) \\ x'_2(t) \\ x'_3(t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\frac{R}{L_1} & \frac{R}{L_1} & -\frac{1}{L_1} \\ \frac{R}{L_2} & -\frac{R}{L_2} & \frac{1}{L_2} \\ \frac{1}{L} & -\frac{1}{L} & 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \frac{1}{L_1} & -\frac{1}{L_1} \\ 0 & \frac{1}{L_2} \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} f_1 \\ f_2 \end{bmatrix}$$

def: 状态空间 = 状态方程 + 输出方程

输出:  $y_1 = u_{L_2}, y_2 = u_{ab}$

$$y_1 = L_2 x'_2 = R(x_1 - x_2) + x_3 + f_2$$

$$y_2 = Ri_R + f_2 = R(x_1 - x_2) + f_2$$

$\Rightarrow$

$$\begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -R & R & 1 \\ R & -R & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} f_1 \\ f_2 \end{bmatrix}$$