

第 1 题

相位裕度和幅值裕度的几何意义和物理意义。

答：

相位裕度

几何意义：系统开环频率特性曲线与单位圆的交点 A 与原点 O 所在直线 OA，相位裕度即为负实轴与 OA 的夹角，逆时针为正。

物理意义：相位裕度表示开环极坐标图与单位圆的交点沿单位圆与 $(-1, j0)$ 的远近程度。若系统剪切频率 ω_c 处的相位再减小 γ ，则 $\varphi(\omega_c) = -180^\circ$ ，Nyquist 曲线过 $(-1, 0)$ ，系统将处于临界稳定状态。

幅值裕度

几何意义：系统开环频率特性曲线与负实轴交点到原点的距离的倒数。

物理意义：幅值裕度表示开环极坐标图与负实轴的交点离 $(-1, j0)$ 的远近程度。若系统的开环增益增大到原来的 K_g 倍，则 $A(\omega_g) = 1$ ，Nyquist 曲线过 $(-1, 0)$ ，系统将处于临界稳定状态。

第 2 题

具有正相位裕度的负反馈系统一定是稳定的吗？

答：不一定。对于包含不稳定惯性环节的非最小相位系统，只有当相位裕度为正，幅值裕度为负时，闭环系统才是稳定的。

第 3 题

如果一个最小相位负反馈系统是稳定的，则它一定有正相角裕度吗？

答：不一定。可能不存在剪切频率。

第 4 题

如果一个最小相位负反馈系统具有最大的相角裕度，则它的稳定程度一定很高吗？

答：不一定。要结合幅值裕度判断。相角裕度很大，幅值裕度可能较小，系统的稳定程度也不高。

第 5 题

欠阻尼二阶反馈系统一定存在谐振峰值吗？试给出欠阻尼二阶系统闭环幅频特性的最大值。

答：不一定。由 $\omega_r = \omega_n \sqrt{1 - 2\xi^2}$ 可知，二阶系统存在谐振峰值的条件是 $\xi < \sqrt{2}/2$ 。对于欠阻尼二阶系统， $0 < \xi < 1$ 。当 $0 < \xi < \frac{\sqrt{2}}{2}$ 时， $M_r = A(\omega_r)/A(0) = \frac{\omega_n^2}{\sqrt{\omega_n^4(4\xi^2 - 4\xi^4)}} = \frac{1}{2\xi\sqrt{1-\xi^2}}$ 当 $\frac{\sqrt{2}}{2} < \xi < 1$ 时， $M_r \rightarrow 1$ ，没有谐振峰值。

第 6 题

设某负反馈系统的开环传递函数为

$$G(s)H(s) = \frac{Ke^{-0.1s}}{s(0.1s + 1)(s + 1)}$$

试通过该系统的频率响应确定剪切频率 $\omega_c = 5\text{rad/s}$ 时的开环增益 K。

答:

$$|G(j\omega_c)H(j\omega_c)| = \frac{K}{\omega_c \sqrt{1+0.0/\omega_c^2} \sqrt{1+\omega_c^2}} = 1$$

$$k = \omega_c \sqrt{(\omega_c^2 + 1)(0.0/\omega_c^2 + 1)} = 5 \sqrt{(5^2 + 1)(0.01 \times 5^2 + 1)}$$

$$= 5 \sqrt{26 \times 1.25} = 5 \sqrt{32.5} \approx 28.5$$

第 7 题

根据系统的开环传递函数

$$G(s)H(s) = \frac{2e^{-\tau s}}{s(1+s)(1+0.5s)}$$

绘制系统的 Bode 图, 并确定能使系统稳定值最大 τ 值范围。

答: 系统的开环频率特性: $G(jw)H(jw) = \frac{2e^{-\tau jw}}{jw(1+jw)(1+\frac{jw}{2})}$

幅频特性: $|G(jw)H(jw)| = \frac{2}{w\sqrt{1+w^2}\sqrt{1+(\frac{w}{2})^2}}$

$$L(w) = \begin{cases} 20(\lg 2 - \lg w) & w < 1 \\ 20(\lg 2 - \lg w - \lg w) & 1 < w < 2 \\ 20(\lg 2 - \lg w - \lg w - \lg \frac{w}{2}) & w > 2 \end{cases}$$

基准线: $20 \lg |\frac{2}{w}|$.

相频特性: $\angle G(jw)H(jw) = (-\tau\omega) - 90^\circ - \arctan \omega - \arctan \frac{\omega}{2}$

$$\varphi(\omega) = -90^\circ - \tau\omega - \arctan \omega - \arctan \frac{\omega}{2}$$

剪切频率: $|G(jw)H(jw)| = 1$

$$\Rightarrow w_c^2 (1 + w_c^2) \left(1 + \frac{w_c^2}{4}\right) = 4$$

$$\Rightarrow w_c \approx 1.1432 \text{ rad/s}$$

穿越频率: $\angle G(jw_g)H(jw_g) = -180^\circ$

$$\Rightarrow -90^\circ - \tau\omega_g - \arctan \omega_g - \arctan \frac{\omega_g}{2} = -180^\circ$$

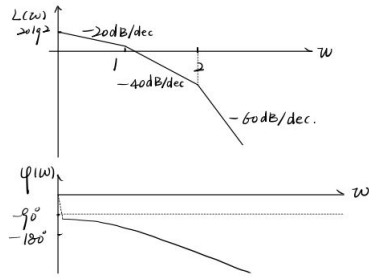
$$\Rightarrow \tau\omega_g + \arctan \omega_g + \arctan \frac{\omega_g}{2} = 90^\circ$$

临界稳定, 有 $\omega_g = \omega_c = 1.1432 \text{ rad/s}$

$$\Rightarrow 1.1432\tau + \arctan 1.1432 + \arctan \frac{1.1432}{2} = \frac{\pi}{2} \Rightarrow \tau = 0.1744$$

所以 $0 < \tau < 0.1744$

Bode 图:



第 8 题

已知系统的开环传递函数为

$$G(s)H(s) = \frac{K}{s(1+s)(1+3s)}$$

试用 Bode 图方法确定系统稳定的临界增益 K 值。

答：系统的开环频率特性： $G(j\omega)H(j\omega) = \frac{K}{j\omega(1+j\omega)(1+3j\omega)}$
 穿越频率：

$$\begin{aligned} \angle G(j\omega_g)H(j\omega_g) &= -180^\circ \\ \Rightarrow -90^\circ - \arctan \omega_g - \arctan 3\omega_g &= -180^\circ \\ \arctan \omega_g + \arctan 3\omega_g &= 90^\circ \\ \Rightarrow \left| \frac{4\omega_g}{1-3\omega_g^2} \right| &\rightarrow \infty \\ \Rightarrow 3\omega_g^2 &= 1 \end{aligned}$$

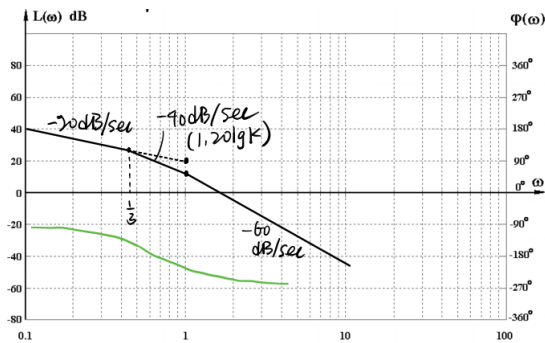
剪切频率 ω_c ：

$$\begin{aligned} |G(j\omega_c)H(j\omega_c)| &= 1 \\ \Rightarrow \frac{k}{\omega_c \cdot \sqrt{1+\omega_c^2} \sqrt{1+9\omega_c^2}} &= 1 \\ k &= \omega_c \sqrt{1+\omega_c^2} \sqrt{1+9\omega_c^2} \end{aligned}$$

\therefore 系统临界稳定，从 Bode 图上看，应有 $\omega_c = \omega_g$

$$\therefore k = \omega_g \sqrt{1+\omega_g^2} \sqrt{1+9\omega_g^2} = \frac{4}{3}$$

Bode 图：



第 9 题

设负反馈系统前向通道及反馈通道的传递函数分别为

$$G(s) = \frac{10}{s(s-1)}$$

$$H(s) = 1 + \tau s$$

要求该系统具有 45° 的相角裕度, 试确定参数 τ 。

答: 系统的开环频率特性: $G(j\omega)H(j\omega) = \frac{10(1+\tau j\omega)}{j\omega(j\omega-1)}$

剪切频率:

$$\begin{aligned} |G(j\omega_c)H(j\omega_c)| &= 1 \\ \frac{10\sqrt{1+\tau^2\omega_c^2}}{\omega_c\sqrt{1+\omega_c^2}} &= 1 \\ \Rightarrow 100 + 100\tau^2\omega_c^2 &= \omega_c^2 + \omega_c^4 \end{aligned}$$

相角裕度:

$$\begin{aligned} \gamma &= 180^\circ + \angle G(j\omega_c)H(j\omega_c) \\ &= 180^\circ - 90^\circ + \arctan\tau\omega_c - (180^\circ - \arctan\omega_c) \\ &= -90^\circ + \arctan\tau\omega_c + \arctan\omega_c = 45^\circ \\ \Rightarrow \frac{(\tau+1)\omega_c}{1-\tau\omega_c^2} &= -1 \end{aligned}$$

联立求得: $\tau = 0.3743$

例 2.1

最小相位负反馈系统的开环传递函数为

$$G(s)H(s) = \frac{K(\tau s + 1)}{s^2(Ts + 1)}$$

其中 $K > 0, T \neq \tau$ 。分析稳定裕度与稳定性的关系。

答:

幅频特性: $|G(j\omega)H(j\omega)| = \frac{k\sqrt{\tau^2\omega^2+1}}{\omega^2\sqrt{T^2\omega^2+1}}$

相频特性:

$$\begin{aligned} \angle G(j\omega)H(j\omega) &= -180^\circ + \arctan\tau\omega - \arctan T\omega \\ &= -180^\circ + \arctan \frac{(\tau-T)\omega}{1+T\tau\omega^2} \end{aligned}$$

剪切频率:

$$\begin{aligned} |G(j\omega)H(j\omega)| &= 1 \\ \Rightarrow k^2(\tau^2\omega_c^2 + 1) &= \omega_c^4(T^2\omega_c^2 + 1) \end{aligned}$$

穿越频率: 令 $G(j\omega)H(j\omega) = \frac{K(\tau j\omega+1)}{-\omega^2(Tj\omega+1)}$ 虚部为 0

$$\Rightarrow \because T \neq \tau \quad \therefore \omega_g = 0(\text{舍}) \text{ 或 } \omega_g = \infty$$

幅值裕度: $k_g = \frac{1}{|(G(j\omega_g)H(j\omega_g))|} = \infty$

相位裕度:

$$\begin{aligned}\gamma &= 180^\circ + \angle G(j\omega_c)H(j\omega_c) \\ &= \arctan \frac{(\tau - T)\omega_c}{1 + T\tau\omega_c^2}\end{aligned}$$

当 $T > \tau$, 相位裕度为负, 闭环系统不稳定;

当 $T < \tau$, 相位裕度为正, 闭环系统稳定。

推导二阶系统的性能指标:

标准二阶系统的开环传递函数为: $G_o(s) = \frac{\omega_n^2}{s(s + 2\xi\omega_n)}$

剪切频率 ω_c :

$$\begin{aligned}|G(j\omega_c)H(j\omega_c)| &= 1 \\ \Rightarrow \frac{\omega_n^2}{\omega_c \sqrt{\omega_c^2 + 4\xi^2\omega_n^2}} &= 1 \\ \omega_n^4 &= \omega_c^2 (\omega_c^2 + 4\xi^2\omega_n^2) \\ \omega_c^4 + 4\xi^2\omega_n^2\omega_c^2 - \omega_n^4 &= 0 \\ (\omega_c^2 + 2\xi^2\omega_n^2)^2 &= \omega_n^4 + 4\xi^4\omega_n^4 \\ \Rightarrow \omega_c^2 &= \omega_n^2 (\sqrt{1 + 4\xi^4} - 2\xi^2) \\ \because \omega_c &> 0 \\ \therefore \omega_c &= \omega_n \sqrt{\sqrt{1 + 4\xi^4} - 2\xi^2}\end{aligned}$$

相角裕度 γ :

$$\begin{aligned}\gamma &= 180^\circ + \angle G(j\omega_c)H(j\omega_c) \\ &= 90^\circ - \arctan \frac{\omega_c}{2\xi\omega_n} \\ &= \arctan \frac{2\xi\omega_n}{\omega_c} \\ &= \arctan \frac{2\xi\omega_n}{\omega_n \sqrt{\sqrt{1 + 4\xi^4} - 2\xi^2}}\end{aligned}$$

穿越频率 ω_g :

$$\begin{aligned}\angle G_o(j\omega_g) &= -180^\circ \\ \Rightarrow 0^\circ - 90^\circ - \arctan \frac{\omega_g}{2\xi\omega_n} &= -180^\circ \\ \Rightarrow \arctan \frac{2\xi\omega_n}{\omega_g} &= 0 \\ \Rightarrow \omega_g &= +\infty\end{aligned}$$

幅值裕度 k_g :

$$k_g = \frac{1}{|G(j\omega_g)|} = \frac{\omega_g \sqrt{\omega_g^2 + 4\xi^2\omega_n^2}}{\omega_n^2} = +\infty$$

标准二阶系统的闭环传递函数: $G(s) = \frac{\omega_n^2}{s^2 + 2\xi\omega_n s + \omega_n^2}$

零频幅值: $A(0) = |G(j0)| = \frac{\omega_n^2}{\omega_n^2} = 1$

截止频率 ω_b :

$$\begin{aligned}
|G(j\omega_b)| &= \frac{\sqrt{2}}{2}A(0) \Rightarrow \frac{\omega_n^2}{\sqrt{(\omega_n^2 - \omega_b^2)^2 + 4\xi^2\omega_n^2\omega_b^2}} = \frac{\sqrt{2}}{2} \\
\Rightarrow 2\omega_n^4 &= (\omega_n^2 - \omega_b^2)^2 + 4\xi^2\omega_n^2\omega_b^2 \\
\Rightarrow \omega_b^4 + (4\xi^2\omega_n^2 - 2\omega_n^2)\omega_b^2 - \omega_n^4 &= 0 \\
\Rightarrow \omega_b^2 &= \frac{2\omega_n^2 - 4\xi^2\omega_n^2 + 2\omega_n^2 \pm \sqrt{4\xi^4 - 4\xi^2 + 2}}{2} \\
\Rightarrow \omega_b^2 &= \omega_n^2 \left(1 - 2\xi^2 + \sqrt{4\xi^4 - 4\xi^2 + 2} \right) \\
\Rightarrow \omega_b &= \omega_n \sqrt{1 - 2\xi^2 + \sqrt{4\xi^4 - 4\xi^2 + 2}}
\end{aligned}$$

谐振频率 ω_r :

二阶系统 $A(w) = \frac{\omega_n^2}{\sqrt{(w_n^2 - w^2)^2 + 4\xi^2 w_n^2 w^2}} = \frac{w_n^2}{\sqrt{f(w)}}$
 $f(w)$ 取最小值时, $A(w)$ 最大

令 $f'(w) = (w^4 - 2w_n^2 w^2 + w_n^4 + 4\xi^2 w_n^2 w^2)' = 4w^3 - 4w_n^2 w + 8\xi^2 w_n^2 w$
 令 $f'(w) = 0 \Rightarrow w = 0$ (舍) or $w_r = w_n \sqrt{1 - 2\xi^2} (0 < \xi < \sqrt{2})$

相对谐振峰值 M_r :

$$\begin{aligned}
M_r &= A(\omega_r) / A(0) \\
&= \frac{\omega_n^2}{\sqrt{\omega_r^4 + 2\omega_n^2(2\xi^2 - 1)\omega_r^2 + \omega_n^4}} \\
&= \frac{1}{\sqrt{1 - (1 - 2\xi^2)^2}} \\
&= \frac{1}{\sqrt{4\xi^2 - 4\xi^4}} \\
M_r &= \frac{1}{2\xi\sqrt{1 - \xi^2}}
\end{aligned}$$