

自动控制原理

(第9讲)

§ 3 线性系统的时域分析与校正

- § 3.1 概述
- § 3. 2 一阶系统的时间响应及动态性能
- § 3. 3 二阶系统的时间响应及动态性能
- § 3. 4 高阶系统的阶跃响应及动态性能
- § 3.5 线性系统的稳定性分析
- § 3.6 线性系统的稳态误差
- § 3.7 线性系统时域校正



自动控制原理

(第9讲)

- § 3. 3 二阶系统的时间响应及动态性能
 - § 3. 3. 3 欠阻尼二阶系统动态性能指标计算



课程回顾

§ 3 线性系统的时域分析与校正

- § 3.1 概述
 - § 3. 1. 1 时域法的作用和特点
 - § 3. 1. 2 时域法常用的典型输入信号
 - § 3.1.3 系统的时域性能指标
- § 3. 2 一阶系统的时间响应及动态性能
 - § 3. 2. 1 一阶系统传递函数标准形式及单位阶跃响应
 - § 3. 2. 2 一阶系统动态性能指标计算
 - § 3. 2. 3 典型输入下一阶系统的响应
- § 3. 3 二阶系统的时间响应及动态性能
 - § 3. 3. 1 二阶系统传递函数标准形式及分类
 - § 3. 3. 2 过阻尼二阶系统动态性能指标计算



二阶系统的时间响应及动态性能 § 3.3

传递函数标准形式。 § 3. 3.1

典型结构

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

$$\frac{1}{2}$$
 + $2\xi \omega + \omega^2 - 0$

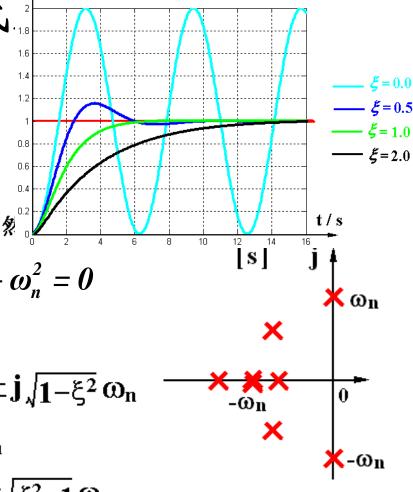
2 二阶系统分类
$$D(s) = s^2 + 2\xi\omega_n s + \omega_n^2 = 0$$

$$\lambda_{1,2} = \pm \mathbf{j} \omega_{n}$$

$$\lambda_{1,2} = -\xi \omega_n \pm j \sqrt{1-\xi^2} \omega_n$$

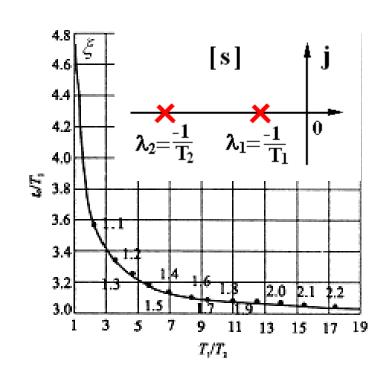
$$\lambda_1 = \lambda_2 = -\omega_n$$

$$\lambda_{1,2} = -\xi \omega_n \pm \sqrt{\xi^2 - 1} \omega_n$$





§ 3.3 二阶系统的时间响应及动态性能



$$\mathbf{t_8} = (\frac{\mathbf{t_8}}{T_1}) T_1$$

二阶欠阻尼动态性能.doc



§ 3.3.3 典型 欠阻尼二阶系统动态性能指标计算

$\S 3.3.3 \ 0 \le \xi < 1$ (欠阻尼,零阻尼)时系统 动态性能指标的计算

$$\Phi(s) = \frac{\omega_n^2}{s^2 + 2\xi\omega_n s + \omega_n^2} \quad 0 \le \xi < 1$$

- (1) $0 \le \xi < 1$ 时系统极点的两种表示方法
- (2) 单位阶跃响应h(t) 表达示 $h(t)=1-\frac{e^{-\xi\omega_n t}}{\sqrt{1-\xi^2}}\sin(\sqrt{1-\xi^2}\omega_n t+\beta)$
- (3) 动态指标计算公式

$$\begin{cases} \mathbf{t_p} = \frac{\pi}{\sqrt{1 - \xi^2 \, \omega_n}} \\ \sigma \% = \mathbf{e}^{-\xi \pi / \sqrt{1 - \xi^2}} \\ \mathbf{t_s} = \frac{3.5}{\xi \omega_n} \end{cases}$$

- (4) "最佳阻尼比"概念
- (5) 动态性能随系统极点分布变化的规律

