

知识点K1.18

连续系统稳定性判别

主要内容:

连续系统的稳定判据

基本要求:

- 1.掌握连续系统稳定的充要条件
- 2.连续系统的稳定性判据方法



K1.18 连续系统稳定性判别

1.连续系统稳定的充分必要条件是

$$\int_{-\infty}^{\infty} |h(t)| dt \leq M$$

若 $H(s)$ 的收敛域包含虚轴，则该系统必是稳定系统。

2.连续因果系统稳定的充分必要条件是

$$\int_0^{\infty} |h(t)| dt \leq M$$

系统左半开平面的极点对应的响应为衰减函数，故，若 $H(s)$ 的极点均在左半开平面，则该系统必是稳定的因果系统。



3. 稳定系统的 **S** 域判别方法:

(1) 必要条件:

$$H(s) = \frac{B(s)}{A(s)}$$

$$A(s) = a_n s^n + a_{n-1} s^{n-1} + \cdots a_1 s + a_0$$

若系统稳定，则 $a_i > 0$, $i = 0, 1, 2, \cdots, n$,



连续系统稳定性判别

(2) 充分必要条件:

罗斯阵列: (R—H排列)

$$A_n = a_n s^n + a_{n-1} s^{n-1} + \cdots + a_1 s + a_0$$

1.	a_n	a_{n-2}	a_{n-4}	\cdots	\cdots
2.	a_{n-1}	a_{n-3}	a_{n-5}	\cdots	\cdots
3.	c_{n-1}	c_{n-3}	c_{n-5}	\cdots	\cdots
5.	d_{n-1}	d_{n-3}	d_{n-5}	\cdots	\cdots
\cdots	\cdots	\cdots	\cdots	\cdots	\cdots
n+1行	\cdots	\cdots	\cdots	\cdots	\cdots
n+2行	\bigcirc	\bigcirc	\bigcirc	\bigcirc	\bigcirc



连续系统稳定性判别

第3行及以后各行计算公式:

$$c_{n-1} = \frac{-1}{a_{n-1}} \begin{vmatrix} a_n & a_{n-2} \\ a_{n-1} & a_{n-3} \end{vmatrix}, \quad c_{n-3} = \frac{-1}{a_{n-1}} \begin{vmatrix} a_n & a_{n-4} \\ a_{n-1} & a_{n-5} \end{vmatrix}, \quad \dots$$
$$d_{n-1} = \frac{-1}{c_{n-1}} \begin{vmatrix} a_{n-1} & a_{n-3} \\ c_{n-1} & c_{n-3} \end{vmatrix}, \quad d_{n-3} = \frac{-1}{c_{n-1}} \begin{vmatrix} a_{n-1} & a_{n-5} \\ c_{n-1} & c_{n-5} \end{vmatrix}, \quad \dots$$

...

罗斯——霍尔维茨准则 (R—H 准则):

若罗斯阵列的第一列元素 (第一行至n+1行) 的符号相同 (全为 “+”号或全为 “-”号), 则 $H(s)$ 的极点全部在左半平面, 系统稳定。



连续系统稳定性判别

例1 $H(s) = \frac{2s + 1}{s^3 + 4s^2 + 5s + 2}$ 判别系统稳定性。

解： 罗斯阵列： $n + 1 = 4$, $a_i > 0$, $i = 0, 1, 2, 3$.

1	5	1	5
4	2	4	2
$-\frac{1}{4}$	$\left \begin{array}{cc} 1 & 5 \\ 4 & 2 \end{array} \right $	$-\frac{1}{4}$	$\left \begin{array}{cc} 1 & 0 \\ 4 & 0 \end{array} \right $
$-\frac{1}{4.5}$	$\left \begin{array}{cc} 4 & 2 \\ 4.5 & 0 \end{array} \right $	$-\frac{1}{4.5}$	$\left \begin{array}{cc} 4 & 0 \\ 4.5 & 0 \end{array} \right $

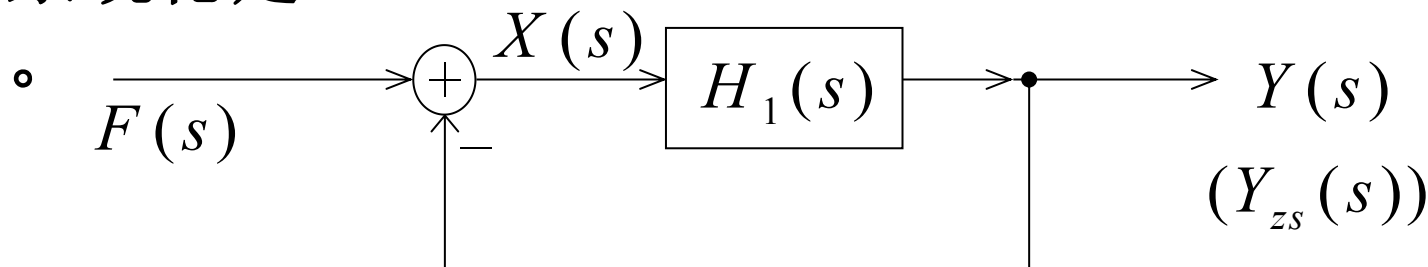
1	5
4	2
4.5	0
2	0
0	0

第一列元素全为正，故系统稳定。



连续系统稳定性判别

例2 图示LTI系统, $H_1(s) = \frac{k(s+2)}{(s+1)(s-2)}$ k 为何值, 系统稳定



解:

$$X(s) = F(s) - Y_{zs}(s)$$

$$Y_{zs}(s) = X(s)H_1(s) = [F(s) - Y_{zs}(s)]H_1(s)$$

$$Y_{zs}(s) = \frac{H_1(s)}{1 + H_1(s)} F(s)$$

$$H(s) = \frac{H_1(s)}{1 + H_1(s)} = \frac{k(s+2)}{s^2 + (k-1)s + (2k-2)}$$



连续系统稳定性判别

$$H(s) = \frac{H_1(s)}{1 + H_1(s)} = \frac{k(s+2)}{s^2 + (k-1)s + (2k-2)}$$

罗斯阵列: $n + 1 = 3$

1	$(2k - 2)$
$(k - 1)$	0
$(2k - 2)$	0
0	0

当 $k - 1 > 0$, $(2k - 2) > 0$

即, 当 $k > 1$ 时, 系统稳定。

