

**题 8.1** 确定下列传递函数矩阵  $G(s)$  的一个右 MFD 和一个左 MFD:

$$G(s) = \begin{bmatrix} \frac{2s+1}{s^2-1} & \frac{s}{s^2+5s+4} \\ \frac{1}{s+3} & \frac{2s+5}{s^2+7s+12} \end{bmatrix}$$

**解** 本题属于由线性时不变系统的传递函数矩阵确定 MFD 的基本题。  
由传递函数矩阵  $G(s)$  确定其右 MFD 和左 MFD 的方法和结果均为不惟一。  
采用“最小公分母法”。表  $G(s)$  为

$$G(s) = \begin{bmatrix} \frac{2s+1}{s^2-1} & \frac{s}{s^2+5s+4} \\ \frac{1}{s+3} & \frac{2s+5}{s^2+7s+12} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{(2s+1)}{(s+1)(s-1)} & \frac{s}{(s+1)(s+4)} \\ \frac{1}{(s+3)} & \frac{(2s+5)}{(s+3)(s+4)} \end{bmatrix}$$

并先行定出

列最小公分母  $d_1(s) = (s-1)(s+1)(s+3)$ ,  $d_2(s) = (s+1)(s+3)(s+4)$

行最小公分母  $d_{r1}(s) = (s-1)(s+1)(s+4)$ ,  $d_{r2}(s) = (s+3)(s+4)$

表  $G(s)$  的“各列元传递函数分母”为“列最小公分母”, 即可导出  $G(s)$  的一个右 MFD 为

$$\begin{aligned} G(s) &= \begin{bmatrix} \frac{(2s+1)(s+3)}{(s-1)(s+1)(s+3)} & \frac{s(s+3)}{(s+1)(s+3)(s+4)} \\ \frac{(s-1)(s+1)}{(s-1)(s+1)(s+3)} & \frac{(2s+5)(s+1)}{(s+1)(s+3)(s+4)} \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} \frac{(2s+1)(s+3)}{(s-1)(s+1)} & \frac{s(s+3)}{(2s+5)(s+1)} \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} (s-1)(s+1)(s+3) & 0 \\ 0 & (s+1)(s+3)(s+4) \end{bmatrix}^{-1} \end{aligned}$$

表  $G(s)$  的“各行元传递函数分母”为“行最小公分母”, 即可导出  $G(s)$  的一个左 MFD 为

$$\begin{aligned} G(s) &= \begin{bmatrix} \frac{(2s+1)(s+4)}{(s-1)(s+1)(s+4)} & \frac{s(s-1)}{(s-1)(s+1)(s+4)} \\ \frac{(s+4)}{(s+3)(s+4)} & \frac{(2s+5)}{(s+3)(s+4)} \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} \frac{(s-1)(s+1)(s+4)}{0} & 0 \\ 0 & (s+3)(s+4) \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} (2s+1)(s+4) & s(s-1) \\ (s+4) & (2s+5) \end{bmatrix} \end{aligned}$$

**题 8.6** 判断下列各 MFD 为非真、真或严真:

$$(i) \begin{bmatrix} s^3 + s^2 + s + 1 & s^2 + s \\ s^2 + 1 & 2s \end{bmatrix} \begin{bmatrix} s^4 + s^2 & s^3 \\ s^2 + 1 & -s^2 + 2s \end{bmatrix}^{-1}$$

$$(ii) \begin{bmatrix} s^2 - 1 & s + 1 \\ 3 & s^2 - 1 \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} s - 1 & s + 1 \\ s^2 & 2s + 2 \end{bmatrix}$$

**解** 本题属于判断 MFD 的真性和严真性的基本题。

(i) 对“右 MFD  $N(s) D^{-1}(s)$ ,  $D(s)$  列既约”,  $N(s) D^{-1}(s)$  为真(严真)当且仅当对所有列的列次数满足  $\delta_{c,j} N(s) < (\leq) \delta_{c,j} D(s)$ 。对“右 MFD  $N(s) D^{-1}(s)$ ,  $D(s)$  非列

既约”，先行导出  $\bar{N}(s) \bar{D}^{-1}(s) = N(s) D^{-1}(s)$  且  $\bar{D}(s)$  列既约， $N(s) D^{-1}(s)$  为真（严真）当且仅当对所有列的列次数满足  $\delta_{e_j} \bar{N}(s) < (<) \delta_{e_j} \bar{D}(s)$ 。

对给定右 MFD

$$N(s) D^{-1}(s) = \begin{bmatrix} s^3 + s^2 + s + 1 & s^2 + s \\ s^2 + 1 & 2s \end{bmatrix} \begin{bmatrix} s^4 + s^2 & s^3 \\ s^2 + 1 & -s^2 + 2s \end{bmatrix}^{-1}$$

可以定出

$$\delta_{e_1} D(s) = 4, \delta_{e_2} D(s) = 3, \deg \det D(s) = 6$$

$$“7 = (4 + 3) = (\delta_{e_1} D(s) + \delta_{e_2} D(s))” > “\deg \det D(s) = 6”$$

$D(s)$  非列既约

基此

$$\text{引入单模阵 } W(s) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ -s & 1 \end{bmatrix}$$

$$\bar{D}(s) = D(s) W(s) = \begin{bmatrix} s^4 + s^2 & s^3 \\ s^2 + 1 & -s^2 + 2s \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ -s & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} s^2 & s^3 \\ s^3 - s^2 + 1 & -s^2 + 2s \end{bmatrix}$$

$$\bar{N}(s) = N(s) W(s) = \begin{bmatrix} s^3 + s^2 + s + 1 & s^2 + s \\ s^2 + 1 & 2s \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ -s & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} s + 1 & s^2 + s \\ -s^2 + 1 & 2s \end{bmatrix}$$

由 “ $6 = (3 + 3) = [\delta_{e_1} \bar{D}(s) + \delta_{e_2} \bar{D}(s)] = \deg \det \bar{D}(s) = 6$ ” 知  $\bar{D}(s)$  列既约

由此，可以导出

$$2 = \delta_{e_1} \bar{N}(s) < \delta_{e_1} \bar{D}(s) = 3, \quad 2 = \delta_{e_2} \bar{N}(s) < \delta_{e_2} \bar{D}(s) = 3$$

从而，给定右 MFD  $N(s) D^{-1}(s)$  为严真。

题 8.7 判断下列各 MFD 是否为不可简约：

$$(i) \begin{bmatrix} s+2 & s+1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} s+1 & 0 \\ (s-1)(s+2) & s-1 \end{bmatrix}^{-1}$$

$$(ii) \begin{bmatrix} s^2 & 0 \\ 1 & -s+1 \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} s+1 & 0 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$$

$$(iii) \begin{bmatrix} s^2+s & 0 \\ 2s+1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} s^3 & 0 \\ -s^2+s+1 & -s+1 \end{bmatrix}^{-1}$$

解 本题属于判断 MFD 的不可简约性的基本题。

右 MFD  $N(s) D^{-1}(s)$  为不可简约当且仅当  $\{D(s), N(s)\}$  右互质。左 MFD  $D_L^{-1}(s) N_L(s)$  为不可简约当且仅当  $\{D_L(s), N_L(s)\}$  左互质。

(i) 对右 MFD  $N(s) D^{-1}(s) = \begin{bmatrix} s+2 & s+1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} s+1 & 0 \\ (s-1)(s+2) & s-1 \end{bmatrix}^{-1}$ ，组成列分块阵

$$\begin{bmatrix} D(s) \\ N(s) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} s+1 & 0 \\ (s-1)(s+2) & s-1 \\ s+2 & s+1 \end{bmatrix}$$

并导出所有  $2 \times 2$  矩阵的行列式方程及其根：

$$\det \begin{bmatrix} s+1 & 0 \\ (s-1)(s+2) & s-1 \end{bmatrix} = (s+1)(s-1) = 0, \quad s = -1, \quad s = 1$$

$$\det \begin{bmatrix} s+1 & 0 \\ s+2 & s+1 \end{bmatrix} = (s+1)^2 = 0, \quad s = -1$$

$$\det \begin{bmatrix} (s-1)(s+2) & s-1 \\ s+2 & s+1 \end{bmatrix} = s(s-1)(s+2) = 0, \quad s = 0, \quad s = 1, \quad s = -2$$

表明所有  $2 \times 2$  子式方程没有共同根，即  $\{D(s), N(s)\}$  右互质，从而给定 MFD  $N(s) D^{-1}(s)$  为不可简约。

题 8.11 定出下列可简约右 MFD 的一个不可简约左 MFD

$$G(s) = \begin{bmatrix} s^3 + s^2 + s + 1 & s^2 + s \\ s^2 + 1 & 2s \end{bmatrix} \begin{bmatrix} s^4 + s^2 & s^3 \\ s^2 + 1 & -s^2 + 2s \end{bmatrix}^{-1}$$

解 本题属于由可简约右 MFD 导出其不可简约左 MFD 的基本题。

首先, 由给定可简约右 MFD 导出传递函数矩阵  $G(s)$  的有理分式矩阵表达式。为此, 计算定出给定可简约 MFD 的分母矩阵的逆为

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} s^4 + s^2 & s^3 \\ s^2 + 1 & -s^2 + 2s \end{bmatrix}^{-1} &= \frac{-1}{s^3(s-1)(s^2+1)} \begin{bmatrix} -s(s-2) & -s^3 \\ -(s^2+1) & s^2(s^2+1) \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} \frac{(s-2)}{s^2(s-1)(s^2+1)} & \frac{1}{(s-1)(s^2+1)} \\ \frac{1}{s^3(s-1)} & \frac{-1}{s(s-1)} \end{bmatrix} \end{aligned}$$

基此, 可以计算得到传递函数矩阵  $G(s)$  的有理分式矩阵表达式, 并化为行最小公分母, 有

$$\begin{aligned} G(s) &= \begin{bmatrix} s^3 + s^2 + s + 1 & s^2 + s \\ s^2 + 1 & 2s \end{bmatrix} \begin{bmatrix} s^4 + s^2 & s^3 \\ s^2 + 1 & -s^2 + 2s \end{bmatrix}^{-1} \\ &= \begin{bmatrix} (s+1)(s^2+1) & s(s+1) \\ (s^2+1) & 2s \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{(s-2)}{s^2(s-1)(s^2+1)} & \frac{1}{(s-1)(s^2+1)} \\ \frac{1}{s^3(s-1)} & \frac{-1}{s(s-1)} \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} \frac{(s+1)}{s^2} & 0 \\ \frac{1}{s(s-1)} & \frac{-s}{s(s-1)} \end{bmatrix} \end{aligned}$$

进而, 由  $G(s)$  的上述有理分式矩阵表达式导出一个可简约左 MFD。对此, 由上式可直接得到

$$G(s) = D_L^{-1}(s) N_L(s) = \begin{bmatrix} s^2 & 0 \\ 0 & s(s-1) \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} s+1 & 0 \\ 1 & -s \end{bmatrix}$$

且由

$$\begin{aligned} \text{rank}[D_L(s) \ N_L(s)]_{s=0} &= \text{rank} \begin{bmatrix} s^2 & 0 & s+1 & 0 \\ 0 & s(s-1) & 1 & -s \end{bmatrix}_{s=0} \\ &= \text{rank} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} = 1 < 2 \end{aligned}$$

可知  $D_L^{-1}(s) N_L(s)$  为可简约左 MFD。

再次, 由可简约左 MFD  $D_L^{-1}(s) N_L(s)$  导出其一个不可简约左 MFD。为此, 采用列初等变换法先来导出  $\{D_L(s), N_L(s)\}$  的 gcd, 有

$$\begin{aligned} [D_L(s) \ N_L(s)] &= \begin{bmatrix} s^2 & 0 & s+1 & 0 \\ 0 & s(s-1) & 1 & -s \end{bmatrix} \text{“列 4”} \times s \text{ 加于 “列 2”} \rightarrow \\ &\begin{bmatrix} s^2 & 0 & s+1 & 0 \\ 0 & -s & 1 & -s \end{bmatrix} \text{“列 2”} \times (-1) \text{ 加于 “列 4”} \rightarrow \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& \begin{bmatrix} s^2 & 0 & s+1 & 0 \\ 0 & -s & 1 & 0 \end{bmatrix} \text{“列3”} \times (-s) \text{加于“列1”} \rightarrow \\
& \begin{bmatrix} -s & 0 & s+1 & 0 \\ -s & -s & 1 & 0 \end{bmatrix} \text{“列2”} \times (-1) \text{加于“列1”} \rightarrow \\
& \begin{bmatrix} -s & 0 & s+1 & 0 \\ 0 & -s & 1 & 0 \end{bmatrix} \text{“列1”加于“列3”} \rightarrow \\
& \begin{bmatrix} -s & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -s & 1 & 0 \end{bmatrix} \text{“列2”加于“列1”} \rightarrow \\
& \begin{bmatrix} -s & 0 & 1 & 0 \\ -s & -s & 1 & 0 \end{bmatrix} \text{“列3”} \times s \text{加于“列1”} \rightarrow \\
& \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -s & 1 & 0 \end{bmatrix} \text{“列2”与“列1”交换} \rightarrow \\
& \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ -s & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \text{“列3”与“列2”交换} \rightarrow \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ -s & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} = [L(s) \ 0]
\end{aligned}$$

基此, 得到  $L(s)$  并可导出其逆  $L^{-1}(s)$  为

$$L(s) = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -s & 1 \end{bmatrix}, \quad L^{-1}(s) = \begin{bmatrix} 1/s & -1/s \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$$

且有

$$\begin{aligned}
\bar{D}_L(s) &= L^{-1}(s) D_L(s) = \begin{bmatrix} 1/s & -1/s \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} s^2 & 0 \\ 0 & s(s-1) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} s & -(s-1) \\ s^2 & 0 \end{bmatrix} \\
\bar{N}_L(s) &= L^{-1}(s) N_L(s) = \begin{bmatrix} 1/s & -1/s \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} s+1 & 0 \\ 1 & -s \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ s+1 & 0 \end{bmatrix}
\end{aligned}$$

表明  $L(s)$  为  $\{D_L(s), N_L(s)\}$  的一个 gcd。于是, 据不可简约左 MFD 的算法, 得到由可简约左 MFD  $D_L^{-1}(s) N_L(s)$  导出的一个不可简约左 MFD, 即给定右 MFD 的一个不可简约左 MFD 为

$$\bar{D}_L^{-1}(s) \bar{N}_L(s) = \begin{bmatrix} s & -(s-1) \\ s^2 & 0 \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ s+1 & 0 \end{bmatrix}$$