



第3章 信号流图

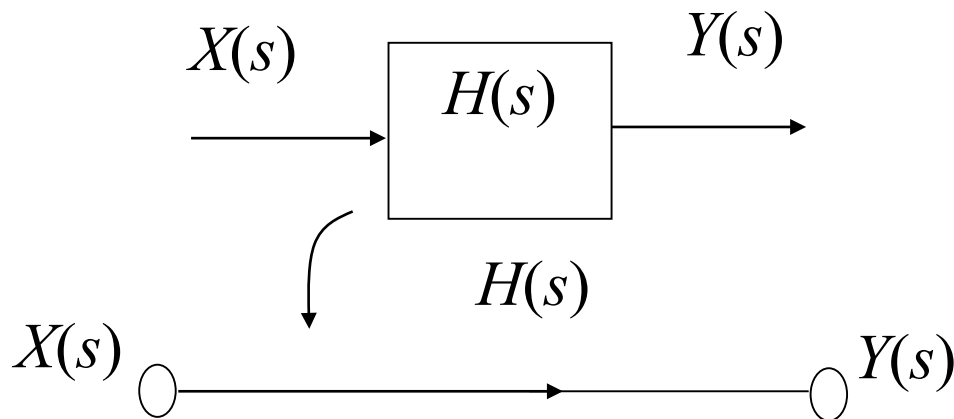
§ 3.1 信号流图

一、基本术语

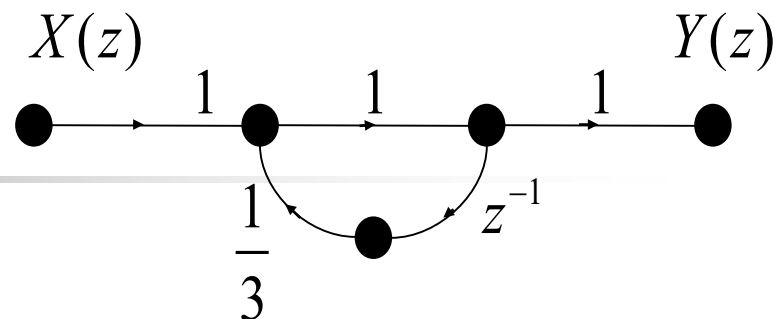
1. 概述

系统框图→系统的信号流图；

信号流图：用一些点和支路来描述系统，进一步简化系统的描述方法。



§ 3.1 信号流图



2. 术语

- (1) 结点：表示系统中变量或信号的点；
- (2) 转移函数：两个结点之间的增益；
- (3) 支路：连接两个结点之间的定向线段；
- (4) 输入结点或源点：只有输出支路的结点，
它对应的是自变量（输入信号）；
- (5) 输出结点或阱点：只有输入支路的结点，
它对应的是因变量（输出信号）；
- (6) 混合结点：既有输入支路又有输出支路的结点；



§ 3.1 信号流图

- (7) **通路**: 沿支路箭头方向通过各相连支路的途径（不允许有相反方向支路存在）；
- (8) **开通路**: 通路与任一结点相交不多于一次；
- (9) **闭通路**: 如果通路的终点就是通路的起点，并且与任何其他结点相交不多于一次，又称为环路；
- (10) **环路增益**: 环路中各支路转移函数的乘积；
- (11) **不接触环路**: 两环路之间没有任何公共结点；
- (12) **前向通路**: 从输入结点（源点）到输出结点（阱点）方向的通路上，通过任何结点不多于一次的全部路径；
- (13) **前向通路增益**: 前向通路中，各支路转移函数的乘积。



§ 3.1 信号流图

二、信号流图性质

1. 支路：表示了一个信号与另一个信号的函数关系，
信号只能沿着支路上的箭头方向通过；
2. 结点：可以把所有输入支路上的信号叠加，并把总和信号传送到所有输出支路；
3. 混合结点→输出结点：具有输入和输出支路的混合结点，
通过增加一个具有单位传输的支路，
可以把它变成输出结点；
4. 给定系统，信号流图不唯一；
同一系统的方程可表示成不同形式
5. 流图转置：转置后，其转移函数保持不变；
转置就是把流图中的各支路的信号传输方向给以调转，
同时把输入输出结点对换。



§ 3.1 信号流图

例1: 系统模型为 $\frac{d}{dt}y(t) + a_0y(t) = b_1\frac{d}{dt}x(t) + b_0x(t)$

试画出它的信号流图。

解: 利用算子符号, 以 p 表示微分, $\frac{1}{p}$ 表示积分, 则

$$(p + a_0)y(t) = (b_1p + b_0)x(t)$$

解得

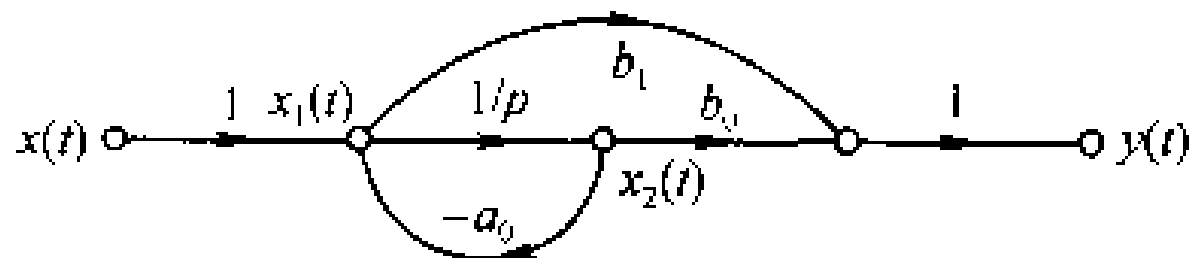
$$\frac{b_0}{1 + \frac{a_0}{p}}$$

$$y(t) = \frac{b_1}{1 + \frac{a_0}{p}}x(t) + \frac{p}{1 + \frac{a_0}{p}}x(t), \text{ 按照此式画出信号流图如 (a) 所示。}$$

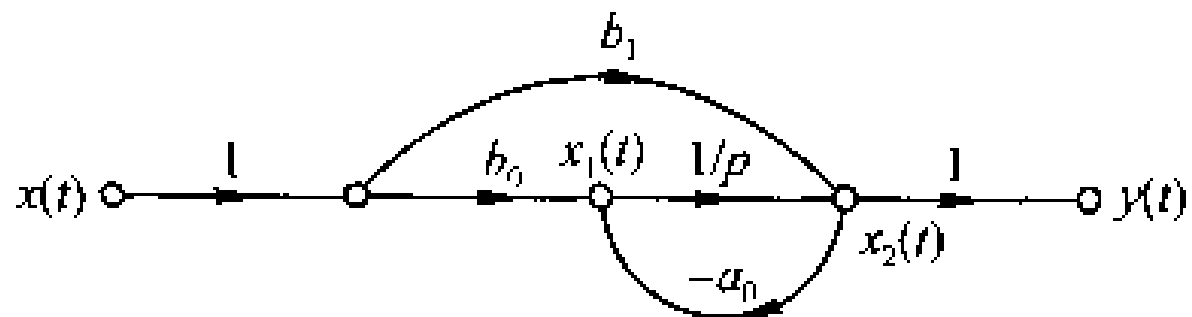
另外

$$y(t) = b_1x(t) + \frac{1}{p}[b_0x(t) - a_0y(t)], \text{ 按照此式画出信号流图如 (b) 所示。}$$

§ 3.1 信号流图



(a)



(b)



§ 3.1 信号流图

三、信号流图的代数运算规则

- ① 只有一个输入支路的结点值等于输入信号乘以支路增益；
- ② 支路串联的化简：串联支路总增益=各支路增益乘积，
串联支路可合并为单一支路
- ① 支路并联的化简并联相加合并为单一支路；
- ② 混合结点的消除：可以图式方式消除；
- ③ 环路消除；

$$x_1 \circ \xrightarrow{a} x_2 \quad x_2 = ax$$

(a)

$$x_1 \circ \xrightarrow{a} x_2 \xrightarrow{b} x_3 = x_1 \circ \xrightarrow{ab} x_3$$

(b)

$$x_1 \circ \begin{array}{c} \xrightarrow{a} \\ \xrightarrow{b} \end{array} x_2 = x_1 \circ \xrightarrow{a+b} x_2$$

(c)

$$\begin{array}{c} x_1 \circ \xrightarrow{a} \\ x_2 \circ \xrightarrow{b} \end{array} x_3 \xrightarrow{c} x_4 = \begin{array}{c} x_1 \circ \xrightarrow{ac} \\ x_2 \circ \xrightarrow{bc} \end{array} x_4$$

(d)

$$x_1 \circ \xrightarrow{a} x_2 \xrightarrow{b} x_3 \xrightarrow{c} x_2 = x_1 \circ \xrightarrow{ab} x_3 \xrightarrow{bc} x_3 = x_1 \circ \xrightarrow{\frac{ab}{1-bc}} x_3$$

(e)



§ 3.1 信号流图

四、梅森 (Mason) 公式

梅森公式形式为
$$H = \frac{1}{\Delta} \sum_k g_k \Delta_k$$

式中： Δ ——流图的特征行列式

$\Delta = 1 - (\text{所有不同环路的增益之和}) + (\text{每两个互不接触环路增益之和})$
 $- (\text{每三个互不接触环路增益之和}) + \dots$

$$= 1 - \sum_a L_a + \sum_{b,c} L_b L_c - \sum_{d,e,f} L_d L_e L_f + \dots$$

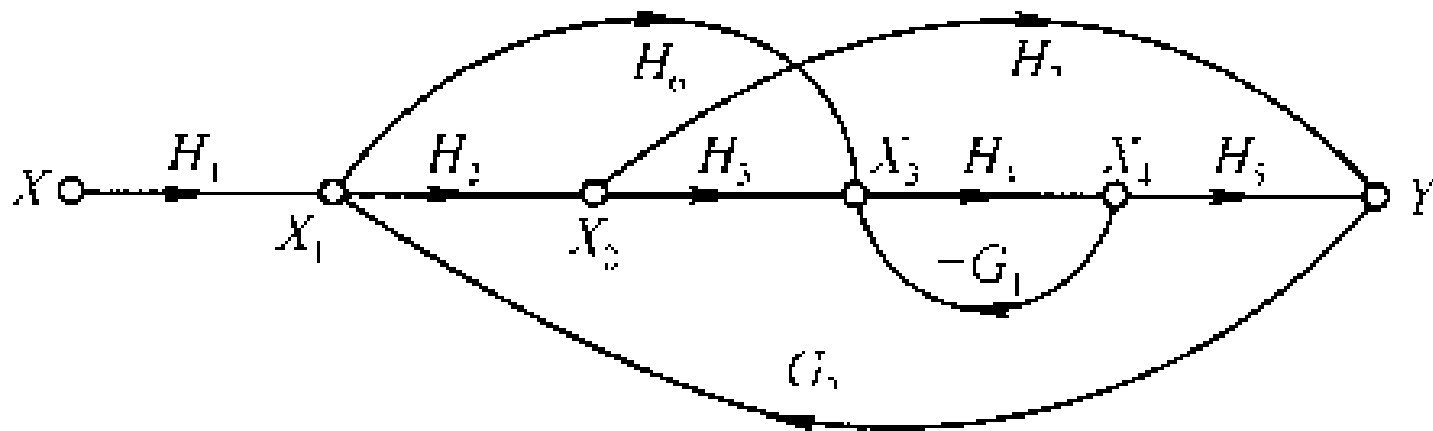
k ——表示有源点到阱点之间的第 k 条前向通路的标号

g_k ——表示有源点到阱点之间的第 k 条前向通路的增益

Δ_k ——称为对于第 k 条前向通路特征行列式的余子式；
它是除去与第 k 条前向通路相接触的环路外，
余下的特征行列式。

§ 3.1 信号流图

例2：求图示信号流图的转移函数





§ 3.1 信号流图

解：（1）先求 Δ

a) 环路：

$$L_1 = (X_3 \rightarrow X_4 \rightarrow X_3) = -H_4 G_1$$

$$L_2 = (X_2 \rightarrow Y \rightarrow X_1 \rightarrow X_2) = -H_7 G_2 H_2$$

$$L_3 = (X_1 \rightarrow X_3 \rightarrow X_4 \rightarrow Y \rightarrow X_1) = -H_6 H_4 H_5 G_2$$

$$L_4 = (X_1 \rightarrow X_2 \rightarrow X_3 \rightarrow X_4 \rightarrow Y \rightarrow X_1) = -H_2 H_3 H_4 H_5 G_2$$

b) 两两不接触环路

$$L_1 \cdot L_2 = H_2 H_4 H_7 G_1 G_2$$

由此得出

$$\begin{aligned} \Delta = & 1 + (H_4 G_1 + H_7 G_2 H_2 + H_6 H_4 H_5 G_2 + H_2 H_3 H_4 H_5 G_2) \\ & + H_2 H_4 H_7 G_1 G_2 \end{aligned}$$



§ 3.1 信号流图

(2) 前向通路：3条

第一条： $X \rightarrow X_1 \rightarrow X_2 \rightarrow X_3 \rightarrow X_4 \rightarrow Y$

$$g_1 = H_1 H_2 H_3 H_4 H_5$$

没有与第一条通路不接触的环路，所以 $\Delta_1 = 1$

第二条： $X \rightarrow X_1 \rightarrow X_3 \rightarrow X_4 \rightarrow Y$

$$g_2 = H_1 H_6 H_4 H_5$$

没有与第二条通路不接触的环路，所以 $\Delta_2 = 1$

第三条： $X \rightarrow X_2 \rightarrow Y$

$$g_3 = H_1 H_2 H_7$$

与第三条通路不接触的环路是 L_1 所以 $\Delta_3 = 1 + H_4 G_1$



§ 3.1 信号流图

(3) 最后得到转移函数为

$$H = \frac{Y}{X}$$
$$= \frac{H_1 H_2 H_3 H_4 H_5 + H_1 H_6 H_4 H_5 + H_1 H_2 H_7 (1 + H_4 G_1)}{1 + (H_4 G_1 + H_7 G_2 H_2 + H_6 H_4 H_5 G_2 + H_2 H_3 H_4 H_5 G_2) + H_2 H_4 H_7 G_1 G_2}$$