自动控制理论 B

Matlab 仿真实验报告

实 验 名 称 : 非线性系统的描述函数法

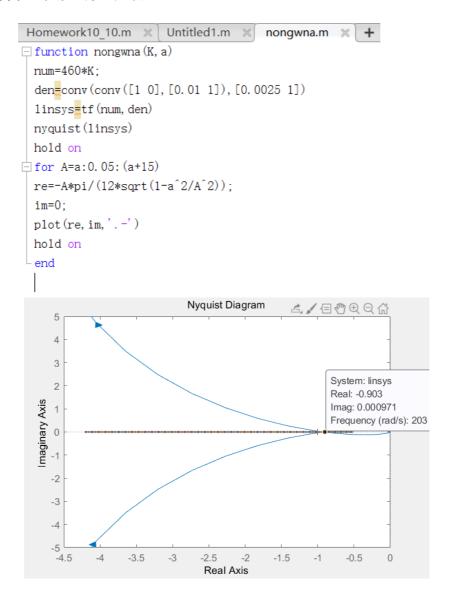
姓 名:朱方程

学 号: SZ170410221

班 级:1703202

撰写日期: 2020.6.28

一、 带死区继电特性的非线性系统



可以看到线性环节的 Nyquist 曲线和非线性特性的负倒曲线相交。因此可以判断此时系统能产生自激振荡。

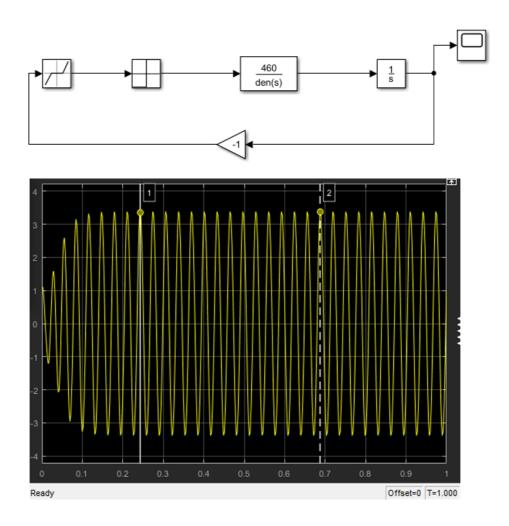
自激振荡的频率可从图中获得,约为 203rad/s。

由图上图可以看出 $G(j\omega_0)$ =-0.903。对于 a=1, b=3 的情形,自激振荡的幅值 A 满足

$$-\frac{\pi A}{12\sqrt{1-\left(\frac{1}{A}\right)^2}} = -0.905$$

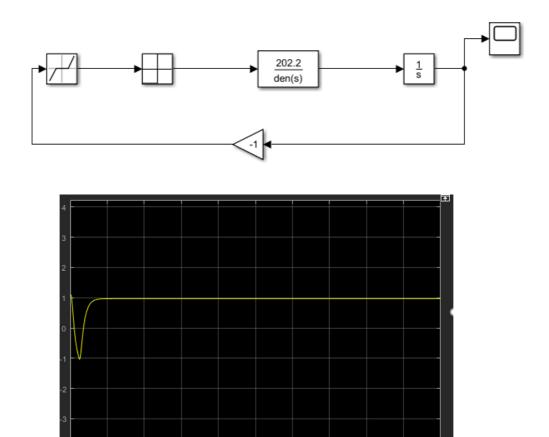
解出 A=3.29, 即自振荡的幅值。

● K=1, a=1 时的 simulink 仿真



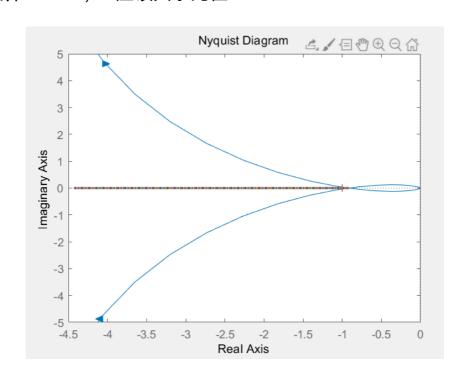
由上图读出自振荡的幅值与理论值 3.29 相差很小。

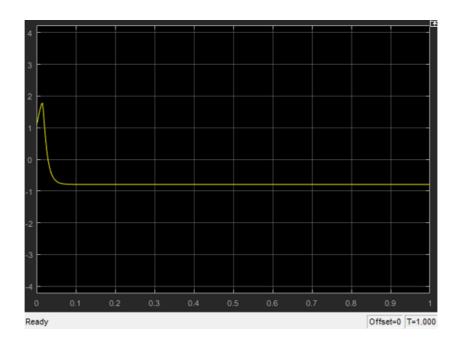
● a=1,临界 K=0.57



Offset=0 T=1.000

● K=1,临界 a=1.76,a 应该大于此值



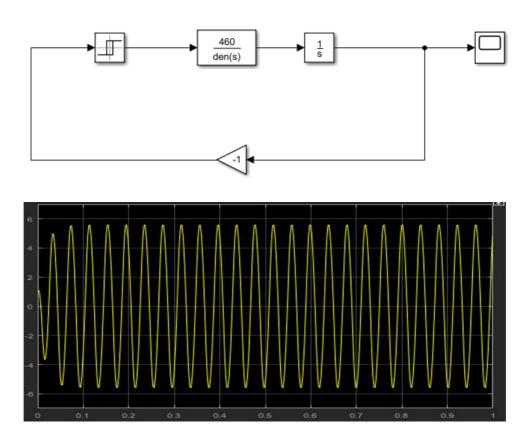


二、 带滞环继电特性的非线性系统

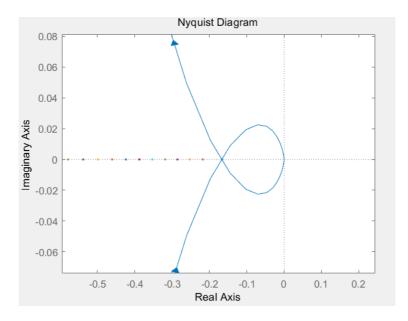
Matlab 计算程序

```
□ function nongwna(K, a)
  num=460*K;
  den=conv(conv([1 0], [0.01 1]), [0.0025 1])
  linsystf (num, den)
  nyquist(linsys)
  hold on
for A=a:0.05:(a+15)
  %re=-A*pi/(12*sqrt(1-a^2/A^2));
  re=-A*pi/(12*asin(a/A));
  im=0:
  plot(re, im, '. -')
                                                     Nyquist Diagram
                                                                     △, /目們田日公
  hold on
                               0.15
 end –
                                0.1
                                                            System: linsys
                                                            Real: -0.907
                               0.05
                                                            Imag: -0.000585
                                                            Frequency (rad/s): 203
                            Imaginary Axis
                              -0.15
                               -0.2
                              -0.25
                                         -2
                                                -1.5
                                                               -0.5
                                                                        0
                                                                               0.5
                                                        Real Axis
```

解得当 A = 5.56 时,系统产生自振荡。用 Simulink 仿真得到下图所示结果。

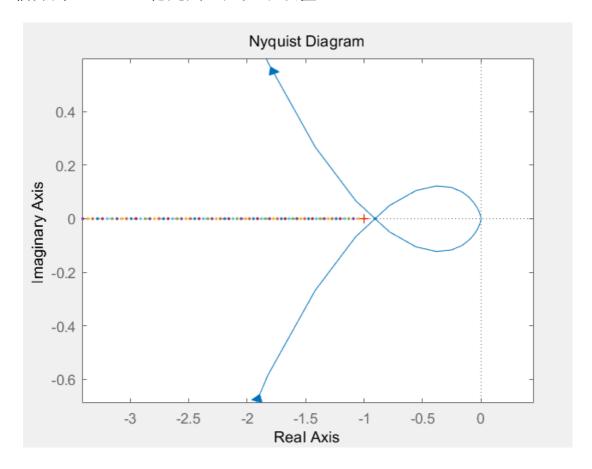


● 当 a=1, K 变化时,由图像知当 Nyquist 与负实轴交于(-0.1667,0j)时,系统达到临界稳定,与非线性特性的负倒特性仅有一个交点。临界的 K=0.1841,稳定则 K 应小于 0.1667



● 当 K=1, a 变化时,由图像知当负倒特性的最大值为-0.905 时,系统达到临界稳定,Nyquist 曲线与非线性特性的负倒特性仅有一个交点。

临界的 a=5.43, 稳定则 a 应大于该值



三、 带滞环特性的非线性系统

