

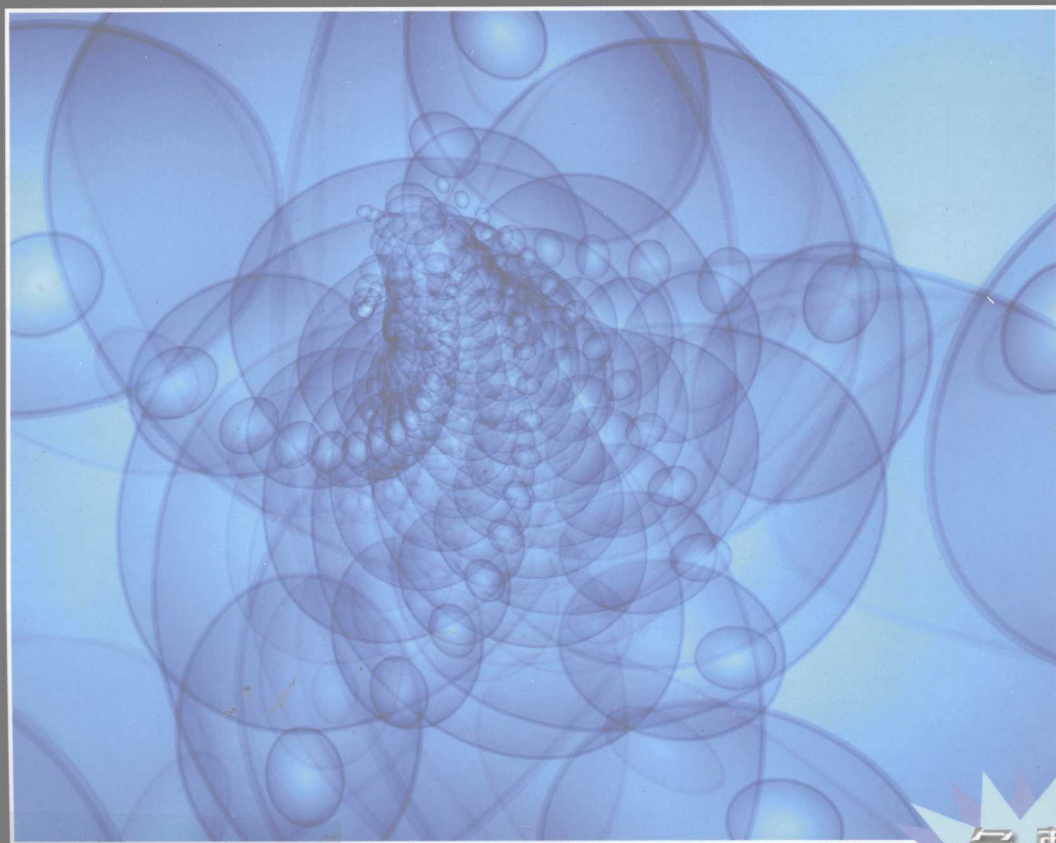


普通高等教育“十一五”国家级规划教材

自动控制理论

夏德铃 翁贻方 编著

第3版



免费
电子课件

 机械工业出版社
CHINA MACHINE PRESS

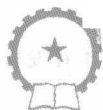


普通高等教育“十一五”国家级规划教材

自动控制理论

第3版

夏德铃 翁贻方 编著
郑德玲 刘载文 审



机械工业出版社

本教材为普通高等教育“十一五”国家级规划教材。

本教材主要介绍分析和设计反馈控制系统的古典理论和应用的方法,全书共九章,内容有自动控制系统的基本概念、线性系统的数学模型、控制系统的时域分析、根轨迹法、控制系统的频域分析、自动控制系统的校正、非线性系统分析、采样控制系统和平稳随机信号作用下线性系统的分析等。

本书配有电子教案,欢迎选用本书作教材的老师索取,索取邮箱:wbj@mail.machineinfo.gov.cn

本书为高等学校自动化专业的教材,也可作为电气工程及其自动化、检测技术与自动化装置等自动控制类专业教学用书,还可供从事自动控制系统工程的技术人员参考。

图书在版编目(CIP)数据

自动控制理论/夏德铃,翁贻方编著. —3版. —北京:机械工业出版社,2007.6(2007.8重印)

普通高等教育“十一五”国家级规划教材

ISBN 978-7-111-02043-1

I. 自... II. ①夏...②翁... III. 自动控制理论—高等学校—教材
IV. TP13

中国版本图书馆CIP数据核字(2007)第067984号

机械工业出版社(北京市百万庄大街22号 邮政编码100037)

责任编辑:王保家 版式设计:霍永明

责任校对:李秋荣 责任印制:杨曦

北京机工印刷厂印刷(兴文装订厂装订)

2007年8月第3版·第2次印刷

184mm×260mm·27.5印张·649千字

标准书号:ISBN 978-7-111-02043-1

定价:35.00元

凡购本书,如有缺页、倒页、脱页,由本社发行部调换

销售服务热线电话:(010) 68326294

购书热线电话:(010) 88379639 88379641 88379643

编辑热线电话:(010) 88379711

封面无防伪标均为盗版

前 言

《自动控制理论》教材第1版编写于1989年,2003年修订编写了第2版。2006年,本书第3版被教育部评为普通高等教育“十一五”国家级规划教材。编者吸取了各方面多年教学实践经验和意见,修订编写了本书。本书第3版仍然遵循该教材第2版的编写指导思想及原则,并且进一步突出原书的主要特点。第3版在内容上主要进行了以下删改和补充:

一、精简或是删除了较为陈旧、且目前基本已不再应用的内容,如尼柯尔斯图线、串联无源校正装置的设计、使用根轨迹求取控制系统的校正装置等。

二、加强了与实际应用结合较为紧密的内容,如通过试验求取和确定被控对象数学模型的方法、设计系统时对数学模型简化和近似处理的原则和方法、多环控制回路串联有源校正装置的设计等。

三、根据计算机应用软件的发展,重新编写了有关控制系统计算机辅助分析和辅助设计方面的内容,增加了MATLAB和SIMULINK软件在控制技术中的应用内容。

四、增添了第九章——平稳随机信号作用下线性系统分析,这是考虑到近年来我国现代化,尤其是航空航天事业的快速发展,要求其测量和控制系统的性能日益提高而编写的。

五、进一步改进了全书的系统性和逻辑性,使修订后教材的内容条理更为清晰,可读性更强,便于自学。

本教材第3版由北京工商大学夏德铃和翁贻方编著。全书由北京科技大学郑德玲教授、北京工商大学刘载文教授审阅。

本书配有电子教案,欢迎选用本书作教材的老师索取,索取邮箱:wbj@mail.machineinfo.gov.cn

编者诚恳希望读者对本教材提出指正和意见。

编著者

目 录

第 2 版前言

第 1 版前言

第一章 引论 1

- 第一节 开环控制和闭环控制 1
- 第二节 自动控制系统的类型 5
- 第三节 自动控制理论概要 7
- 第四节 自动控制系统中的术语和定义 9

第二章 线性系统的数学模型 10

- 第一节 线性系统的输入—输出时间函数描述 11
- 第二节 线性系统的输入—输出传递函数描述 18
- 第三节 非线性数学模型的线性化 20
- 第四节 典型环节的数学模型 22
- 第五节 建立数学模型的实验方法简介 31
- 第六节 框图及其化简方法 33
- 第七节 信号流程图 41
- 小结 45
- 习题 46

第三章 线性系统的时域分析 51

- 第一节 典型输入信号 51
- 第二节 线性定常系统的时域响应 54
- 第三节 控制系统时域响应的性能指标 57
- 第四节 一阶系统的暂态响应 59
- 第五节 二阶系统的暂态响应 62
- 第六节 高阶系统的暂态响应 75
- 第七节 根据时域响应建立数学模型 77
- 第八节 线性系统的稳定性 82
- 第九节 劳斯—赫尔维茨稳定判据 86
- 第十节 小参量对闭环控制系统性能的影响 93
- 第十一节 控制系统的稳态误差 95
- 第十二节 给定稳态误差和扰动

稳态误差 98

第十三节 线性系统时域响应的计算机辅助分析 107

- 小结 112
- 习题 113

第四章 线性系统的根轨迹分析 117

- 第一节 根轨迹的基本概念 117
- 第二节 绘制根轨迹的基本条件和基本规则 119
- 第三节 广义根轨迹 132
- 第四节 滞后系统的根轨迹 146
- 第五节 利用根轨迹分析系统的性能 153
- 第六节 用 MATLAB 绘制系统的根轨迹 159
- 小结 162
- 习题 163

第五章 线性系统的频域分析 165

- 第一节 频率特性 166
- 第二节 典型环节的频率特性 170
- 第三节 系统开环频率特性的绘制 177
- 第四节 乃奎斯特稳定判据和系统的相对稳定性 181
- 第五节 系统的频率特性及频域性能指标 192
- 第六节 频率特性的实验确定方法 198
- 第七节 用 MATLAB 进行系统的频域分析 204
- 小结 210
- 习题 211

第六章 线性系统的校正 214

- 第一节 线性系统校正的概念 214
- 第二节 线性系统的基本控制规律 216
- 第三节 常用校正装置及其特性 223
- 第四节 校正装置设计的方法和依据 235
- 第五节 串联校正的设计 240
- 第六节 反馈校正的设计 254

第七节	反馈和前馈复合控制	260
第八节	MATLAB 在线性系统校正中 的应用	261
小结		263
习题		264
第七章	非线性系统的分析	267
第一节	非线性系统的基本概念	267
第二节	二阶线性和非线性系统的 相平面分析	273
第三节	非线性系统的相平面分析	279
第四节	非线性特性的一种线性近似表示 ——描述函数	294
第五节	典型非线性特性的描述函数	297
第六节	分析非线性系统的谐波 平衡法	308
第七节	非线性环节的串、并联 及系统的变换	311
第八节	用对数幅相频率特性分析 非线性系统	314
第九节	利用非线性特性改善线性 系统的性能	320
第十节	非线性系统的计算机仿真	323
小结		326
习题		326
第八章	采样控制系统	330
第一节	采样过程及采样定理	332
第二节	保持器	334
第三节	差分方程	337
第四节	z 变换	338
第五节	脉冲传递函数	349

第六节	线性采样系统的稳定性分析	354
第七节	采样系统的稳态误差分析	357
第八节	采样系统的暂态响应与脉冲传递 函数极点、零点分布的关系	360
第九节	采样控制系统的校正	364
第十节	用 MATLAB 分析采样控制 系统	372
小结		375
习题		375
第九章	平稳随机信号作用下线性 系统的分析	378
第一节	随机信号及其作用下线性系统 的性能指标	378
第二节	平稳随机过程的相关函数	381
第三节	平稳随机过程的谱密度	384
第四节	平稳随机信号作用下线性系统 的均方误差	387
第五节	线性系统的等效噪声带宽	392
第六节	用 MATLAB 进行平稳随机信号作 用下线性系统的仿真	395
小结		397
习题		397
附录		399
附录 A	赫尔维茨稳定判据的证明	399
附录 B	时间函数的频谱特性	402
附录 C	采样函数的拉普拉斯变换	408
附录 D	MATLAB 和 SIMULINK 软件 简介	409
英中文控制理论词汇对照表		425
参考文献		434

第一章

引 论

在现代的工业、农业、国防和科学技术领域中，自动控制技术得到了广泛的应用。

所谓自动控制，就是采用控制装置使被控对象（如机器设备的运行或生产过程的进行）自动地按照给定的规律运行，使被控对象的一个或数个物理量（如电压、电流、速度、位置、温度、流量、浓度、化学成分等）能够在一定的精度范围内按照给定的规律变化。

将自动控制技术用于生产，可以提高劳动生产率，改进产品质量，降低生产成本，改善劳动条件和加强企业管理。将自动控制技术用于国防领域，可提高部队的战斗力，促进国防现代化。自动控制技术在探索新能源、发展空间技术、改善人们生活以至处理经济、社会问题等方面都起着日益重要的作用。

本章将概括地介绍自动控制的基本概念，并对本课程的内容作一简介，使读者对自动控制理论课程的性质和任务有一个基本的了解，以便能主动地学习以后各章节。

第一节 开环控制和闭环控制

为达到某一目的，由相互制约的各个部分按一定规律组织成的、具有一定功能的整体，称为系统。它一般由控制装置（控制器）和被控对象所组成。

自动控制系统有两种最基本的形式，即开环控制和闭环控制。

开环控制是一种最简单的控制方式，其特点是，在控制器与被控对象之间只有正向控制作用而没有反馈控制作用，即系统的输出量对控制量没有影响。开环控制系统的示意框图如图 1-1-1 所示。



图 1-1-1 开环控制系统

在开环控制系统中，对于每一个参考输入量，就有一个与之相对应的工作状态和输出量。系统的精度取决于元、器件的精度和特性调整的精度。当系统的内扰和外扰影响不大，并且控制精度要求不高时，可采用开环控制方式。

闭环控制的特点是，在控制器与被控对象之间，不仅存在着正向作用，而且存在着反馈作用，即系统的输出量对控制量有直接影响。将检测出来的输出量送回到系统的输入端，并与输入信号比较的过程称为反馈。若反馈信号与输入信号相减，则称为负反馈，反之，若相加，则称为正反馈。输入信号与反馈信号之差，称为偏差信号。偏差信号作用于控制器上，控制器对偏差信号进行某种运算，产生一个控制作用，使系统的输出量趋向于给定的数值。闭环控制的实质，就是利用负反馈的作用来减小系统的误差，因此闭环控制又称为反馈控制，其示意框图如图 1-1-2 所示。

反馈控制是一种基本的控制规律，它具有自动修正被控量偏离给定值的作用，因而可以抑制内扰和外扰所引起的误差，达到自动控制的目的。广义的自动控制系统内容很广，本书所指的自动控制系统即反馈（闭环）控制系统。

下面举几个实例说明开环控制和闭环控制的特点。

图 1-1-3 所示为一简单贮槽液面开环控制系统，要求贮槽的液面 h 能保持在允许的偏差范围内。 V_1 是液体流出阀， V_2 是液体流入阀。首先，根据要求液面的高度 h 及 V_1 阀在单位时间内液体的流出量，整定好 V_2 阀的开启程度，以达到预定的目的。但这是个不精确的控制系统，如果 V_1 阀的输出流量和 V_2 阀的输入流量受到温度、液体浓度及其他各种因素的影响而发生了变化，不将液面控制在原标定的 h 值，而超过了允许偏差，系统也无能为力。

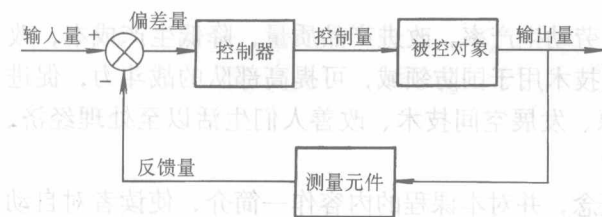


图 1-1-2 闭环控制系统

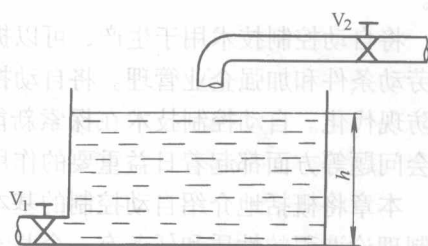


图 1-1-3 液面开环控制系统

图 1-1-4 所示是贮槽液面闭环控制系统。不论通过阀 V_1 的输出量怎样发生变化，都能维持贮槽液面在 h 值附近，不超过允许的偏差值。浮子的位置就是测量出来的液面实际高度，它与电位器的滑动触点相连，电位器的中点接零，当液面高度恰好为 h 时，电位器的滑动触点正处于中点位置，电位器无输出电压。若贮槽液面偏离 h 值，则电位器滑动触点就会偏离中心点，于是就使电位器输出一个电压 u_e 。此电压经过放大后，作用于调节阀 V_2 的拖动电动机上，改变阀门开启量，从而调节输入流量，使贮槽液面恢复到 h 值附近。电位器触点也复原到中心点，电压 $u_e = 0$ 。于是阀门 V_2 的电动机不再转动，液面就能维持

在 h 值附近而不超过允许误差的范围。

图 1-1-5 所示是造纸机分部传动系统中的一部分。含有大量水分的纸张经过第一压榨辊后，去掉了一部分含水量，然后再进入第二压榨辊，再榨去一部分水分。第一和第二压榨辊分别由各自的电动机 M 拖动。显然两个压榨辊的转速必须协调，否则将会拉断纸页或出现叠堆。通过整定两个分部压榨辊的拖动电动机 M 的转速来实现速度的协调。但是，简单的开环控制不能抑制内部扰动和外部扰动对电动机转速的影响。

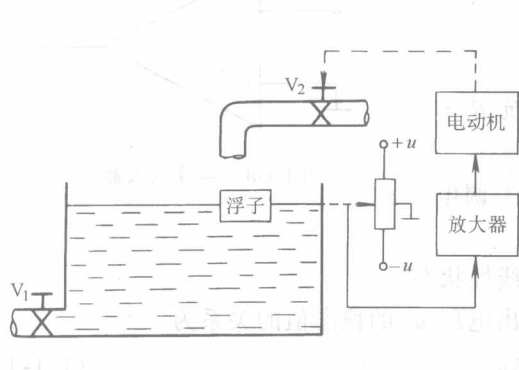


图 1-1-4 液面闭环控制系统

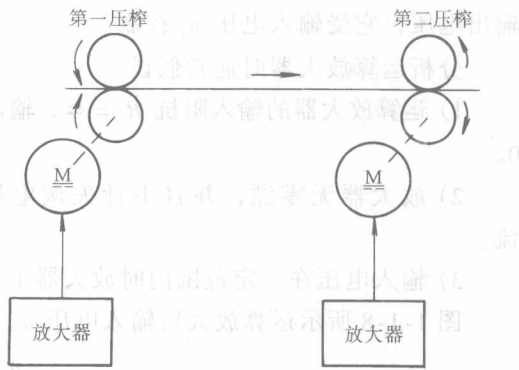


图 1-1-5 造纸机分部传动系统

图 1-1-6 所示则是造纸机分部传动速度反馈控制系统。压榨辊拖动电动机 M 的转速由测速发电机 TG 检测出来，并且转换为速度反馈电压 u_f 。参考输入电压 u_r 与反馈电压 u_f 都送到运算放大器的输入端并相比较（相减），得到偏差电压 $u_r - u_f$ ，经过放大器放大去控制拖动电动机的转速。只要参考输入电压 u_r 稳定，负反馈电压 u_f 与电动机转速间的比例关系也稳定，此种正确设计的控制系统能使分部拖动电动机的转速受扰动的影响降低到能够接受的水平。

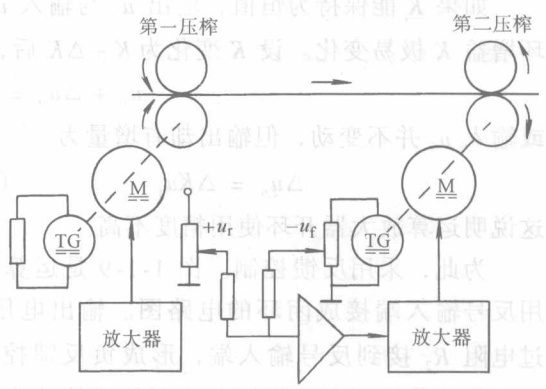


图 1-1-6 造纸机分部传动闭环控制系统

图 1-1-7 是数码信息处理机或电子打字机的打印轮控制系统的框图。打印轮有若干个字符，打印时需将打印轮转动到要打印的字符处，并在打印锤前停止。通常由键盘选择字符，一旦按下键盘上某键后，即发出打印轮由现在位置转动到所需位置的指令，指令通常是数码的形式。微处理器计算转动的方向与所需转角，然后送出一个控制信号给放大器，

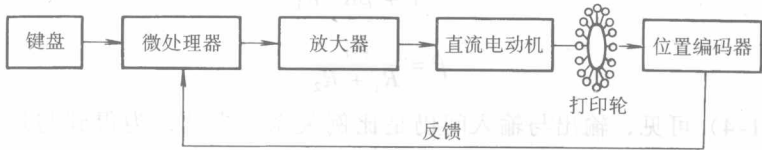


图 1-1-7 打印轮控制系统框图



控制电动机转动打印轮。打印轮的位置传感器检测打印轮转动的位置，并将打印轮位置反馈信号用数码的形式反馈到微处理器中，与所要求的位置指令进行比较，直到电动机转动打印轮到所要求的位置为止。

上述打印轮转动位置的控制要求有较高的精度，用开环控制方式难于达到要求。因为任何扰动都可能干扰位置指令的执行，而开环控制系统对此都无能为力。

图 1-1-8 是一个运算放大器的外部接线图。 u_o 是输出电压，它受输入电压 u_i 控制。

分析运算放大器时通常假设：

- 1) 运算放大器的输入阻抗 $R_i = \infty$ ，输出阻抗 $R_o = 0$ 。
- 2) 放大器无零漂，并且不计失调电压和失调电流。

3) 输入电压在一定范围内时放大器工作于线性状态。

图 1-1-8 所示运算放大器输入电压 u_i 与输出电压 u_o 的稳态值的关系为

$$u_o = Ku_i \quad (1-1-1)$$

式中 K ——运算放大器的开环增益（不考虑反号输入）。

如果 K 能保持为恒值，输出 u_o 与输入 u_i 间的比例关系就能稳定。但运算放大器的开环增益 K 极易变化。设 K 变化为 $K + \Delta K$ 后，输出与输入间的关系将为

$$u_o + \Delta u_o = (K + \Delta K)u_i$$

或输入 u_i 并不变动，但输出却有增量为

$$\Delta u_o = \Delta Ku_i \quad (1-1-2)$$

这说明运算放大器开环使用精度不高。

为此，采用反馈控制。图 1-1-9 是运算放大器用反号输入端接成闭环的电路图。输出电压 u_o 通过电阻 R_2 接到反号输入端，形成负反馈控制。如上述假设条件不变，则闭环控制的运算放大器的输出与输入间的关系为

$$\left[u_i - (u_i + u_o) \frac{R_1}{R_1 + R_2} \right] K = u_o \quad (1-1-3)$$

于是有

$$u_o = \frac{\beta K}{1 + \beta K} \frac{R_2}{R_1} u_i \quad (1-1-4)$$

式中

$$\beta = \frac{R_1}{R_1 + R_2}$$

由式 (1-1-4) 可见，输出与输入间仍是比例关系。当然，为得到与运算放大器开环使用时同样的输出值，闭环使用时需将输入增大许多倍。

现分析在开环增益 K 的变化为 ΔK 时，输出受到的影响，显然输出为

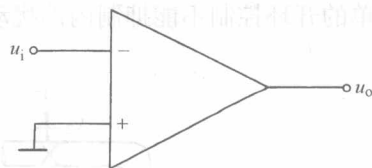


图 1-1-8 运算放大器

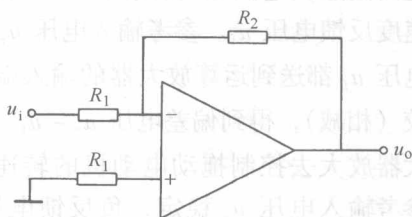


图 1-1-9 接成闭环电路的运算放大器



$$u_o + \Delta u_o = \frac{\beta(K + \Delta K)}{1 + \beta(K + \Delta K)} \frac{R_2}{R_1} u_i \quad (1-1-5)$$

将式 (1-1-5) 减去式 (1-1-4), 并经过整理即得到

$$\Delta u_o = \frac{\frac{R_2}{R_1 + R_2}}{(1 + \beta K)[1 + \beta(K + \Delta K)]} \Delta K u_i \quad (1-1-6)$$

将式 (1-1-6) 与式 (1-1-2) 比较, 不难看出运算放大器接成闭环电路后, 输出 u_o 受输入 u_i 控制的精度要比开环时提高很多, 开环增益变动给输出造成的误差要减小很多。

综上所述, 可将开环控制和闭环控制的特点归纳如下:

开环控制是一种简单的无反馈控制方式。在开环控制系统中只存在控制器对被控对象的单方向控制作用, 不存在被控制量 (输出量) 对控制量的反向作用。系统的精度取决于组成系统的元、器件的精度和特性调整的精确度。开环系统对外扰及内部参量变化的影响缺乏抑制能力。但开环系统结构简单, 比较容易设计和调整, 可用于输出量与输入量关系为已知, 内外扰动对系统影响不大并且控制精度要求不高的场合。

闭环控制是一种反馈控制, 在控制过程中对被控制量 (输出量) 不断测量, 并将其反馈到输入端与给定值 (参考输入量) 比较, 利用放大后的偏差信号产生控制作用。因此, 有可能部分采用相对来说精度不高、成本较低的元、器件组成控制精度较高的闭环控制系统。闭环系统的控制精度在很大程度上由形成反馈的测量元、器件的精度决定。在这方面, 闭环系统具有开环系统无可比拟的优点, 故应用极广。但与此同时, 反馈的引入使本来稳定运行的开环系统可能出现强烈的振荡, 甚至不稳定。这是采用反馈控制构成的闭环控制时需注意解决的问题。

第二节 自动控制系统的类型

根据不同的分类方法, 自动控制系统的类型可以概括如下:

一、随动系统与自动调整系统

随动系统又称伺服系统或跟踪系统, 其特点是输入量总在频繁地或缓慢地变化, 要求系统的输出量能够以一定的准确度跟随输入量而变化。

自动调整系统又称恒值调节系统 (或调节器系统), 其特点是输入保持为常量, 或整定后相对保持常量, 而系统的任务是尽量排除扰动的影响, 以一定准确度将输出量保持在希望的数值上。

前节举出的贮槽液面控制系统和造纸机分部传动速度控制系统, 都属于自动调整系统, 它们的参考输入量一经整定好, 就不轻易变动。而打印轮转动控制系统和运算放大器闭环电路, 则应属于随动系统之列。

尽管从要求系统完成的任务看, 可以划分这样两类系统, 但分析和设计这两种系统的理论和方法无本质不同, 只是在考虑着重点上略有差异而已。

二、线性系统和非线性系统

组成系统的元、器件的特性均为线性 (或基本为线性), 能用线性常微分方程描述其



输入与输出关系的称为线性系统。线性系统的主要特点是具有齐次性和叠加性，系统时间响应的特征与初始状态无关。

如果线性常微分方程的各项系数都是与时间无关的常数，则为线性定常系统，也称线性时不变系统或自治系统。如果描述系统的线性常微分方程的各项系数中有时间函数（哪怕只是一项系数），此系统就称为线性时变系统，也称为非自治系统。

在组成系统的元、器件中，只要有一个元、器件的特性不能用线性方程描述，即为非线性系统。描述非线性系统的常微分方程中，输出量及其各阶导数不全都是一次的，或者有的输出量导数项的系数是输入量的函数。非线性常微分方程没有一种完整、成熟、统一的解法，不能应用叠加原理。非线性系统的时间响应特性与初始状态有极大的关系。非线性系统也有时变和定常系统之分。

严格地讲，实际上不存在理想的线性系统，因为各种物理系统总是不同程度地具有非线性。但只要非线性不严重，能用线性系统理论和方法对待的系统均可称为线性系统。

三、连续系统与离散系统

连续系统各部分的输入和输出信号都是连续函数的模拟量，前节举出的贮槽液面控制、造纸机分部传动速度控制及运算放大器闭环控制等，都属于连续控制系统。

离散系统是指某一处或数处的信号以脉冲列或数码的形式传递的系统，前节举出的打印轮转动控制系统即属此种。

在系统中使用了采样开关，将连续函数形式的信号转变为离散的脉冲列形式的信号去进行控制的系统，通常称为采样控制系统或脉冲控制系统。

如用数字计算机或数字控制器，其离散信号是以数码形式传递的系统，则称为采样数字控制系统或简称为数字控制系统。由于被控制量是模拟量，所以这种系统中有模/数（A/D）和数/模（D/A）转换器。

一般说来，同样是反馈控制系统，但数字控制的精度（尤其是控制的稳态准确度）高于连续控制，因为数码形式的控制信号远比模拟控制信号的抗干扰能力强。所以目前在要求控制精度高的场合，大量使用数字控制系统。当然，数字控制系统的结构也比连续控制系统复杂。

描述连续控制系统用微分方程，而描述离散控制系统则用差分方程。

与连续系统类似，离散系统也有线性与非线性、定常与时变系统之分。

四、单输入单输出系统与多输入多输出系统

单输入单输出系统亦称单变量系统，其输入量和输出量各为一个，系统结构较为简单。

多输入多输出系统亦称多变量系统，其输入量和输出量多于一个，系统结构较为复杂，回路多。一个输入量对数个输出量都有控制作用，反之，一个输出量往往受多个输入量控制，也就是说相互之间有耦合作用。

显然，多变量系统的分析与设计远较单变量系统复杂。

五、确定系统与不确定系统

若系统的结构和参数是确定的、已知的，系统的输入信号（包括参考输入及扰动）也是确定的，可用解析式或图表确切表示，则这种系统称为确定系统。若系统输入信号基本



上是确定的,但夹杂有不严重且其影响可忽略不计的噪声时,则此系统也可视为确定系统。

当系统本身或作用于该系统的输入信号不确定时称为不确定系统。例如系统的输入信号混杂有随机噪声,系统使用的元、器件的特性有随机干扰等就构成简单的不确定系统。若随机噪声等能用统计特性表示其特征时,可用概率论对不确定系统加以研究。

六、集中参数系统和分布参数系统

能用常微分方程描述的系统称为集中参数系统。这种系统中的参量或是定常的,或者是时间的函数,系统的各状态(输入量、输出量及中间量)都只是时间的函数,因此,可以用时间作为变量的常微分方程描述其运动规律。

不能用常微分方程,而需用偏微分方程描述的系统称为分布参数系统。在这种系统中,可能是一部分环节能用常微分方程描述,但至少有一个环节需用偏微分方程描述其运动。这个环节的参量不只是时间的函数(也许与时间无关,对时间而言是定常的),而是明显地依赖这一环节的状态。因此,系统的输出将不再单纯是时间变量的函数,而且还是系统内部状态变量的函数,所以需用偏微分方程描述系统。

本书所涉及的内容主要是单变量集中参数线性定常连续系统,同时对于非线性系统、线性离散系统和平稳随机信号作用下的线性系统也作了必要的阐述。

第三节 自动控制理论概要

自动控制理论的内容是与自动控制系统需要研究的问题密切相关的。

一、自动控制系统需要分析的问题

(1) 稳定性 稳定是任一自动控制系统能否实际应用的必要条件,自动控制理论至少应给出判断系统稳定性的方法,并应指出稳定性与系统的结构(或称控制规律)及参量间的关系。

(2) 稳态响应 稳态情况下,控制的准确度往往是自动控制系统的一个重要性能指标。自动控制理论应给出计算系统稳态响应的方法,并且指出系统控制规律及参量与稳态响应间的关系。

(3) 暂态响应 对于经常处于暂态过程,或对暂态响应有一定要求的自动控制系统,此问题较为重要。自动控制理论需要研究系统的控制规律及参量与暂态响应的关系,并且能提供简捷(但可能是不很精确的)估算暂态响应的方法。

二、自动控制系统的设计问题

为分析自动控制系统提供理论依据和方法固属重要,但更重要的是寻求建造一个符合要求的控制系统的思路和方法,或者说有关设计的理论和方法。

当给定一个被控对象的数学模型,一组要求的性能指标时,希望有一种简捷的方法,去解决以下问题:

1) 确定出一种合适的(也是一定条件下最优的)控制规律及相应的参量。

2) 不需求助于方程的解,能从系统的数学模型近似地估计系统时域响应。

3) 若结果不能令人满意,应能指明改善系统性能的途径。



4) 能为控制系统的计算机辅助设计或仿真创造条件。

三、古典控制理论与现代控制理论

对于单变量集中参数线性定常确定系统,能够大体解决上述问题的理论与简捷方法是存在的,这就是以积分变换为主要数学工具,用频域方法(包括频率特性法及根轨迹法)以描述输入与输出外部关系的传递函数为基础,研究控制系统的动态特性的理论。习惯上称为古典控制理论。

远在古典控制理论形成之前,就有蒸汽机的飞轮调速器、放大电路的镇定器等自动化系统和装置出现,这都是不自觉地应用了反馈控制概念构成系统的例子。到了20世纪20~40年代,特别是二次世界大战中,一些国防和通信自动化系统的研制,古典控制理论在牢固的基础上形成并逐步成熟。二次大战后到20世纪50年代,根轨迹法、非线性系统的谐波近似法、采样控制系统和平稳随机信号作用下的线性系统的研究方法,进一步丰富了古典控制理论。

从20世纪50年代中期开始,人们为了发展太空宇航事业,感到古典控制理论尚有不足,于是在古典控制理论的基础上逐步发展了习惯上称呼的现代控制理论。它是以微分方程、线性代数及数值计算为主要数学工具,用时域方法(状态空间方法)以描述系统内部状态变量关系的状态方程为基础,研究系统状态运动的理论。在解决多变量系统、时变系统及最优控制等问题方面,现代控制理论比较有效。但在处理单变量线性定常系统问题上,现代控制理论尚不及古典控制理论及方法简便实用。

现代控制理论本身在深度和广度上也在不断发展,古典控制理论中的零、极点配置及频域方法经过充实和发展,已用来解决多变量控制系统的问题。目前现代控制理论一词的含意已远远超过时域法,特别是状态空间法的范围。对现代控制理论,现已很难严格地为它指定一个范围。

四、本书的内容及实际应用问题

本书的内容主要是系统地阐述古典控制理论。

多数实际工程系统是单变量线性定常系统。针对这种系统应用古典控制理论,不需做过多的计算,就能简捷地将反馈控制系统的主要性能特征与系统的控制规律、参量间的关系直观地表达出来。古典控制理论中最成熟的部分就是线性系统理论。

严格地看,线性系统理论只能用于线性系统。但实际上根本不存在绝对的线性系统。任何物理系统或多或少存在非线性因素。但在误差容许范围内,可以将某些非线性特性线性化。当然,这是有条件的。不顾条件盲目地使用线性系统理论,将得出错误的结论。

线性系统理论即使用于线性系统,也有许多实际问题及困难需要解决,这就是理论的局限性问题。例如,描述较复杂过程的数学模型的阶次较高时,不但建立数学模型困难,即使建立了形式较复杂的数学模型,如何应用理论和方法也还存在障碍。为了解决这一矛盾,往往在建模时就要慎重确定,在一定条件下,哪些物理变量和相互关系是允许忽略的,哪些对模型的准确度有着决定性的影响,从而抓住主要矛盾,忽略次要因素去建立简化而实用的模型。这样的数学模型既能符合系统的实际情况,在合理的精度要求下,大体上能够描述出系统的本质,同时又便于线性系统理论的应用。

本书没有将被控对象的建模问题展开讨论,只是介绍了关于建立数学模型的一些基本



概念。这并不意味着建模问题不重要，恰恰相反，建模是必须高度重视的课题，没有根据实际机理及控制理论提供的方法特点去建立适用的数学模型，控制理论的应用就缺乏基础。但是建立被控对象的数学模型问题已超出本课程的范围，故仅指出此问题的重要性，而未展开阐述。

第四节 自动控制系统中的术语和定义

图 1-4-1 是自动控制系统的示意框图，现对其中的术语和定义给以说明。这些术语、定义和代表符号在本书中将经常用到。

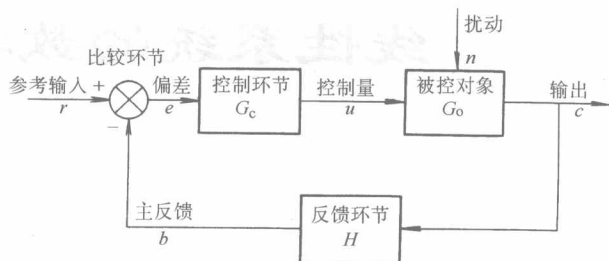


图 1-4-1 自动控制系统的示意框图

参考输入 r ——输入到控制系统的指令信号；

主反馈 b ——与输出成正比或成某种函数关系，但量纲与参考输入相同的信号；

偏差 e ——参考输入与主反馈之差的信号，偏差有时也称为误差；

控制环节 G_c ——接受偏差信号，通过转换与运算，产生控制量；

控制量 u ——控制环节的输出，作用于被控对象的信号；

扰动 n ——不希望的、影响输出的信号；

被控对象 G_o ——它接受控制量并输出被控制量；

输出 c ——系统被控制量；

反馈环节 H ——将输出转换为主反馈信号的装置；

比较环节——相当于偏差检测器，它的输出量等于两输入量的代数和。箭头上的符号表示输入在此相加或相减。

第二章

线性系统的数学模型

自动控制系统的种类很多，它可以是物理的，也可以是非物理的，如生物的、社会经济的等。本书只讨论物理系统。

工程的最终目的是建造实际的物理系统以完成某些规定的任务，例如建造一个室内调温系统，或是造纸机稳速系统，或是火箭制导系统等。这时基本上可以用经验法和解析法两种方法去完成设计任务。在经验法中，设计者运用丰富的实际经验，结合试凑方法，对于比较简单的系统，可以得到满意的结果。但对于复杂的系统，经验法往往难以奏效，这时就要应用解析法。在解析法中，为了设计（或者分析）一个自动控制系统，首先需要建立其数学模型，即描述这一系统运动规律的数学表达式。

应该指出，对于一个复杂的物理系统，建立恰当的数学描述，绝非一件容易的事。为了便于研究，往往要提出一些简化系统的假设，将系统理想化。一个理想化的物理系统称作物理模型。物理模型的数学描述称作数学模型。

为使问题简化，在选择模型时要提出一些理想化的假设。对于准确度的要求愈高，假设的局限性愈大，模型也就愈复杂。但是选择过于复杂的模型，既不利于研究，也难完全保证所要求的系统准确度。因此，在建立模型时所提出的理想化假设条件要适当，要在模型的简化性与分析结果的精确性之间作某种折衷。这既需要丰富的实际经验，坚实的数理基础，又需要一定的技巧。

对于一个物理系统，根据要研究的问题和所要求的准确度可以采用多种不同的物理模型。例如一个电子放大器在高频和低频时就有不同的模型，或者工作频段固定了，但因被放大信号的幅值大小不同，一个电子放大器有时可以视作线性元件的组合，有时也可以把其中某些元件视为非线性元件。



建模过程实质上是对于控制系统，首先是对被控对象调查研究的过程。只有通过对系统的仔细调查研究分析，抓住本质和主流，忽略一些非本质的和次要的因素，才能建立起既比较简单，又能基本反映实际物理过程的模型。

建模中经常遇到的一个问题是线性化问题。严格地讲，实际物理系统都是非线性系统，只是非线性的程度有所不同而已。但是许多系统在一定条件下可以近似地视作线性系统。线性系统具有齐次性和叠加性，可使系统的设计与分析大为简化。

在控制工程中经常采用的方法是，首先建立简化的尽可能线性化的模型，在此基础上求得系统的近似特性。必要时，再采用较复杂的模型进一步研究。这种逐步近似的研究方法也是工程上一般常用的方法。

当然，还应该指出，并非所有的控制系统都能采用线性化的处理方法。对于一些包含本质非线性特性的系统需要采用非线性系统的研究方法。

一个物理系统可以采用不同的数学描述方法。在古典控制理论中着重研究系统的输入与输出间的关系，因此采用输入—输出描述（或称外部描述）。在现代控制理论中，往往不但研究系统的输入与输出的关系，而且还研究系统内部各个状态变量，因此采用状态变量描述（或内部描述）。从研究控制系统的方法看，无论是古典控制理论还是现代控制理论都有时域方法和频域方法，当然，相应的数学描述的形式也就有所不同。

建立数学模型有两种基本方法：机理分析法和实验辨识法。实际上只有部分系统的数学模型能根据机理用分析推导的方法求得，而另外有相当多数量的系统的数学模型需要通过实验辨识方法去建立。考虑到课程之间的分工与配合，本章着重讨论建模的指导思想和建模的一般原理，阐述数学模型的特点和性质，不用过多的篇幅去推导具体系统的数学模型。

本章内容限于线性定常系统的数学模型。

第一节 线性系统的输入—输出时间函数描述

在古典控制理论中采用系统的输入—输出描述（或称外部描述），其目的在于通过该数学模型确定被控制量与给定量或扰动量之间的关系，为分析或设计系统创造条件。给定量和扰动量称为系统的输入量，被控制量则称作系统的输出量。在输入信号（广义的）的作用下，系统相应的输出亦称为系统的响应。

对物理系统进行输入—输出微分方程描述时，首先要确定系统的输入量和输出量。其次，通过分析研究，提出一些合乎实际的简化系统的假设。接下去是根据物理或化学定律列出描述系统运动规律的一组微分方程。最后消去中间变量，求出描述系统输入与输出关系的微分方程。如微分方程为线性，且其各项系数均为常数，则称为线性定常系统的数学模型。

下面举例说明用分析方法建立系统微分方程的过程。

例 2-1-1 图 2-1-1 所示为一弹簧阻尼系统，图中质量为 m 的物体受到外力 F 的作用，产生位移 y ，求该系统的输入—输出描述。

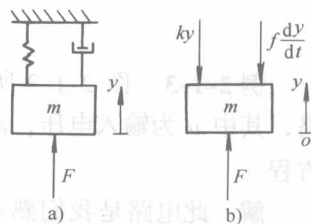


图 2-1-1 弹簧阻尼系统