

自动控制 理论与设计

曹柱中 编
徐薇莉



上海交通大学出版社

自动控制理论与设计

曹柱中 徐薇莉 编
施颂椒 审

上海交通大学出版社

沪新登字205号

内 容 简 介

本书比较全面地阐述了自动控制的基本理论及其工程分析和设计方法。全书分为八章，前四章主要介绍线性反馈控制系统的基本原理和基本概念，控制系统的数学模型，物理系统的数学模型建立，第五章介绍工程上常用的一种分析、设计方法——根轨迹法，第六章介绍频率特性法的基本概念及频率特性图的画法，以及系统性能分析，第七章介绍系统校正和设计的方法，第八章介绍非线性系统常用的分析方法，即描述函数法和相平面法。书中每章附有例题和习题，以帮助读者进一步深入理解与运用基本理论。

本书主要作为高等工科院校自动控制及相关各专业的教材，也可供从事自动控制和工业自动化的各专业技术人员自学和参考。

自动控制理论与设计

出版：上海交通大学出版社
(淮海中路1984弄19号)

发行：新华书店上海发行所

印刷：立信常熟印刷联营厂

开本：787×1092(毫米) 1/16

印张：18.75

字数：474,000

版次：1991年11月 第一版

印次：1992年3月 第二次

印数：2,501—5,200

科目：261—300

ISBN 7-313-00979-8/TP·13

定价：4.85元

前 言

在现代工程和科学的发展过程中，自动控制起着越来越重要的作用，它已是航天、武备系统、现代机器制造业和工业生产过程中重要而不可缺少的组成部分。作者在上海交通大学自控系、信息控制系等使用的自编教材的基础上，经过多年的教学实践，吸收了使用过该教材师生的建设性意见，为适应高等学校自动控制、工业电气自动化等专业教学的需要，编写了《自动控制理论与设计》这本书。本书根据自动控制类专业教学大纲的要求，系统介绍了经典控制理论的主要内容，尤其在数学模型建立、利用频率特性法分析、根轨迹校正的工程设计方法等方面的论述颇具特色。

为了便于学生对概念的加深和理解，书中每章列举了一定数量的例题和习题。

本书由上海交通大学曹柱中、徐薇莉编写，施颂椒教授审。在本书的编写及出版过程中，许多同志对本书的审校、编辑及誊写等工作，都给予了热情的支持和帮助，在此谨表示衷心的感谢。

敬请读者对本书提出批评和指正，以便重版时进一步修订和完善。

编 者

1991年9月

目 录

| | |
|-------------------------------|-----|
| 第一章 结论 | 1 |
| 1.1 概述..... | 1 |
| 1.2 自动控制理论的内容..... | 2 |
| 1.3 自动控制系统的分类..... | 2 |
| 1.4 反馈控制系统的基本组成..... | 5 |
| 1.5 对控制系统的基本要求..... | 7 |
| 1.6 控制系统常用的典型测试信号..... | 8 |
| 第二章 控制系统的数学模型 | 11 |
| 2.1 系统微分方程式的建立..... | 11 |
| 2.2 传递函数..... | 12 |
| 2.3 方块图..... | 15 |
| 2.4 信号流图..... | 20 |
| 第三章 物理系统及元件的数学模型 | 29 |
| 3.1 引言..... | 29 |
| 3.2 机械系统的数学模型..... | 29 |
| 3.3 检测元件..... | 35 |
| 3.4 执行电机..... | 38 |
| 3.5 控制系统举例..... | 43 |
| 3.6 典型位置随动系统的数学模型..... | 45 |
| 3.7 张力控制系统..... | 47 |
| 3.8 液压系统..... | 49 |
| 第四章 控制系统的时域分析 | 53 |
| 4.1 引言..... | 53 |
| 4.2 稳定性分析..... | 53 |
| 4.3 控制系统的稳态响应..... | 62 |
| 4.4 控制系统的动态特性..... | 75 |
| 4.5 速度反馈控制..... | 91 |
| 4.6 比例加微分控制..... | 91 |
| 4.7 比例加积分控制..... | 94 |
| 第五章 根轨迹法 | 95 |
| 5.1 概述..... | 95 |
| 5.2 根轨迹定义与幅相条件..... | 96 |
| 5.3 全根轨迹的绘制..... | 99 |
| 5.4 应用根轨迹求高次方程的解..... | 127 |

| | | |
|------------|---------------------------|------------|
| 5.5 | 开环零极点的增加及移动对根轨迹的影响 | 130 |
| 5.6 | 广义根轨迹 | 136 |
| 第六章 | 频率响应法 | 142 |
| 6.1 | 频率特性 | 142 |
| 6.2 | 极坐标图 | 144 |
| 6.3 | 对数频率特性图 | 150 |
| 6.4 | 稳定性分析——奈魁斯特(Nyquist)稳定性判据 | 158 |
| 6.5 | 静态性能分析 | 169 |
| 6.6 | 动态性能分析 | 171 |
| 6.7 | 闭环频率特性与极坐标图 | 178 |
| 6.8 | 闭环频率特性与对数幅值相位图——尼柯尔斯轨线 | 182 |
| 6.9 | 传递函数的实验确定 | 186 |
| 6.10 | 敏感度分析 | 186 |
| 第七章 | 控制系统设计 | 189 |
| 7.1 | 品质指标的提法及转换 | 189 |
| 7.2 | 经典理论设计控制系统的一般方法 | 192 |
| 7.3 | 串联校正的基本概念 | 193 |
| 7.4 | 相位超前校正 | 194 |
| 7.5 | 相位滞后校正 | 205 |
| 7.6 | 相位超前-滞后校正 | 212 |
| 7.7 | T型网络校正 | 221 |
| 7.8 | 并联校正 | 226 |
| 7.9 | 前馈控制 | 231 |
| 7.10 | 有源校正 | 232 |
| 第八章 | 非线性反馈控制系统 | 233 |
| 8.1 | 非线性系统的基本概念及特点 | 233 |
| 8.2 | 非线性系统与线性系统性能及特性的差别 | 233 |
| 8.3 | 典型非线性静特性 | 234 |
| 8.4 | 描述函数法 | 237 |
| 8.5 | 相平面法 | 248 |
| 8.6 | 最优控制系统 | 266 |
| 习题 | | 271 |

第一章 绪 论

1.1 概 述

在近代科学技术发展中,自动控制理论与自动控制系统起着日益重要的作用,自动控制理论本身在应用中也不断得到飞快的发展。在工业生产中,自动控制系统既用于提高产品质量,也用于提高产品的产量。例如,生产过程中对压力、温度、频率等物理量的控制;造纸厂中纸张滚卷的恒张力控制;热轧厂中对金属薄板厚度的控制;……在现代武器系统中,自动控制技术更起着关键的作用。例如,导弹制导系统控制导弹正确命中目标;惯性导航使人造卫星按预定轨迹运行;雷达跟踪系统和指挥仪控制火炮射击的高低和方位;……

关于系统及自动控制从不同的角度有不同的定义,就工业控制系统而言,常用的定义为:
系统:由一些元部件按一定因果关系组成并完成某一特定职能的整体。

自动控制:在没有人直接干预的情况下,通过控制装置使被控对象或过程自动按照预定的规律运行,使之具有一定的状态和性能。

例 1-1 图 1-1 是人工控制水位保持恒定的系统,由人直接进行控制。

工作步骤是:

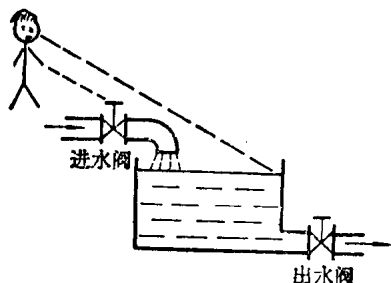


图 1-1 人工水位控制系统

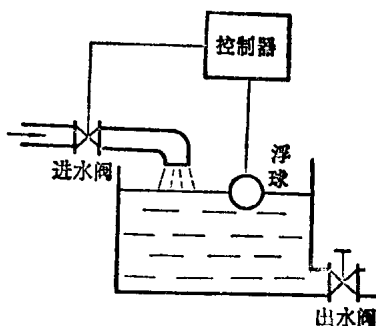


图 1-2 水位自动控制系统

- (1) 用眼睛和测量工具测量水池实际水位。
- (2) 与期望水位进行比较,得出期望水位与实际水位间的误差。
- (3) 由人脑命令手,按误差来调节进水阀门的开启程度。

因为人直接参与系统控制,所以此类系统称**人工控制系统**。

以控制器来代替人的操作,如图 1-2 所示。则工作如下:

- (1) 在控制器中标定好期望的水位高度。
- (2) 当水位超过或低于标定值时,这高度误差被浮球检测出来,误差信号送给控制器。
- (3) 控制器按误差大小控制进水阀门的开启。

反复检测和控制,直到误差为零。

可见,当人们事先设定了期望水位高度后,在控制过程中就不再需要直接参与,由系统进行控制,这类系统就称**自动控制系统**。上例是控制水位的,所以也称**水位控制系统**。

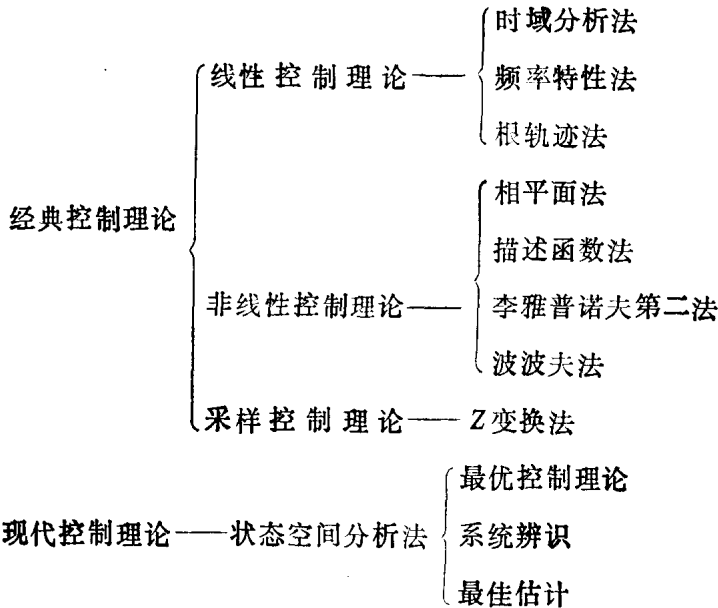
在许多复杂的或快速作用的系统中，系统的响应对操作人员来说可能太快了，或对操纵员的技能要求可能高得不合理。而某些要自行毁灭的系统，如导弹等，必须排除人这个“元件”。在一些工业控制中，虽然人能够参与控制，但常常从经济的角度出发，需减少人工监视和控制，所以，利用某些设备来代替操作人员去完成同样的功能。事实上，在大多数情况下，自动控制系统比人工控制系统能更好地完成预期的功能，甚至能够进一步去完成操纵人员不可能完成的功能。

1.2 自动控制理论的内容

自动控制理论可分为经典控制理论和现代控制理论。

经典控制理论：以传递函数为基础，研究单输入-单输出控制系统的分析和设计。

现代控制理论：以状态空间法为基础，研究多输入-多输出、变系数、非线性等控制系统的分析和设计。



随着科学技术的发展，控制理论也得到了很大的发展，产生了大系统理论、智能控制、自组织自学习系统等理论和发展方向。

1.3 自动控制系统的分类

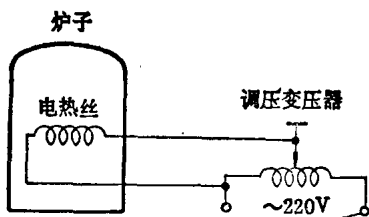


图 1-3 炉温控制系统

1.3.1 按信号传递路径分类

1. 开环控制系统

例 1-2 图 1-3 所示为炉温控制系统。

调节调压变压器活动触点位置可改变调压变压器输出电压。电热丝两端加上一定电压会释放热能，产生的热量大小与所加电压的高低

成正比。调压器调节在某一位置，在外界条件及元部件参数不变时，炉子对应地处于某一温度。当外界条件或元件参数变化时，炉温则产生漂移，炉温变化的信息不回送到输入端，所以炉子温度不能控制在期望值。

在上述系统中，系统输出量是炉子温度，输入量是调压器输出电压。系统的被控制量(输出量)对系统的控制量(输入量)没有影响，即被控制量只能受控于控制量，而对控制量无反作用，这类系统称为**开环控制系统**。

例 1-3 图 1-4 所示为直流电机的开环调速系统。

电机激磁恒定，在负载力矩一定时，电枢电压 u_a 与电机转速 ω 有着对应关系，通过给定的电枢电压控制电机的转速。电枢电压的大小由电位器控制。在此系统中，电机转速对电位器的控制作用没有影响，所以是开环调速控制系统。

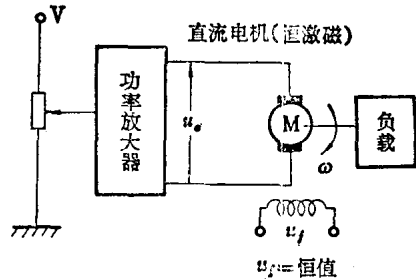


图 1-4 直流电机开环调速系统

开环系统可用如下框图表示：

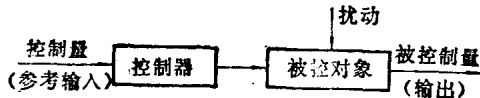


图 1-5 开环控制系统框图

开环控制系统具有如下特点：

- (1) 作用信号由输入到输出单方向传递，不对输出量进行任何检测，或虽然进行检测，但对系统工作不起控制作用。
- (2) 外部条件和系统内部参数保持不变时，对于一个确定的输入量，总存在一个与之对应的输出量。
- (3) 控制精度取决于控制器及被控对象的参数稳定性，容易受干扰影响，缺乏精确性和适应性。例如前面讲过的炉温控制，如果电源电压波动、电阻参数变化或周围环境温度变化，都会导致炉温偏离控制值。在电机调速系统中，如果放大器参数变化或负载力矩变化，则转速 ω 会发生变化，使控制误差增大。

2. 闭环控制系统(也称反馈控制系统)

反馈：输出量通过适当的测量装置将测量信号的全部或一部分返回输入端，使之与输入量进行比较。

反馈控制系统：基于负反馈(输入量与反馈量相减)基础上的“检测误差，用以纠正误差”这一原理组成的系统(因为此类系统信息的传递途径有一个自己闭合的环路，所以也称**闭环控制系统**)。

注意：闭环控制系统与开环控制系统的主要差别在于闭环控制系统有一条从系统输出端经过测量元件到输入端的反馈通路。

例 1-4 图 1-6 所示为闭环炉温控制系统。

它的工作原理是：把炉子要求温度变换成相应的电压量预先设定好。炉子内温度用热电偶检测，热电偶的输入量是温度，输出量是电压。热电偶的输出量与设定电压比较产生电压

差 Δu , 经电压放大和功率放大使执行电机动作, 通过减速器带动调压器活动触点, 使调压器输出电压向减小 Δu (误差) 的方向变化。

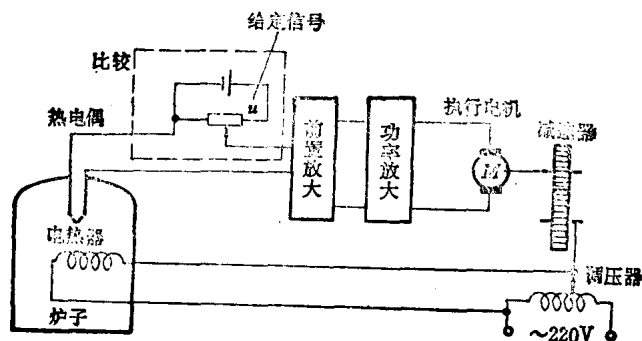


图 1-6 闭环炉温控制系统

可见此系统由电压比较部分产生电压误差信号, 然后以误差信号进行控制, 其原理框图如图 1-7 所示。

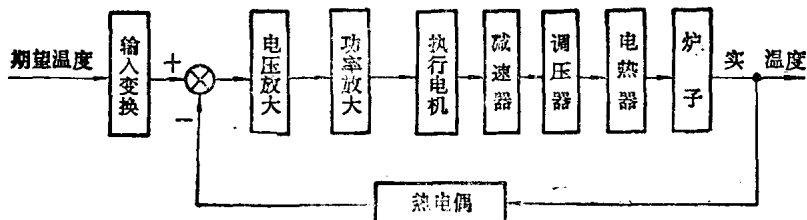


图 1-7 炉温控制系统原理框图

例 1-5 图 1-8 所示是转速控制系统。

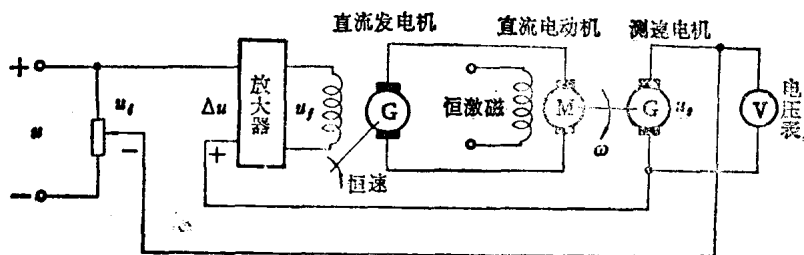


图 1-8 转速控制系统

此系统的工作原理是:

直流电动机的转速由测速电机测量(电压表显示), 测量的电压信号 u_r 送至放大器输入端, 与给定电压 u_i (根据电机转速的要求设定) 比较, 其差值 Δu 经过放大器和直流发电机的放大, 施加于直流电动机, 使直流电动机按要求转速旋转。

此系统的原理框图如图 1-9 所示。

从以上两例可以看出, 它们都有一个对输出量进行测量, 并将测量信号反馈到输入端进行比较的反馈通道, 都属于反馈控制系统。

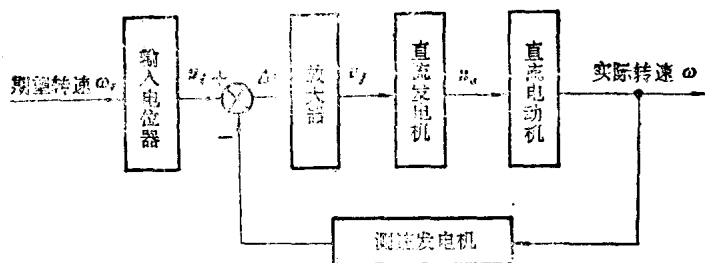


图 1-9 转速控制系统原理框图

闭环控制系统的特点:

- (1) 由负反馈构成闭环, 利用误差信号进行控制。
- (2) 对于外界扰动和系统内参数的变化等引起的误差能够自动纠正。
- (3) 系统元件参数配合不当, 容易产生振荡, 使系统不能正常工作。因而, 存在稳定性问题。

自动控制理论主要用于研究闭环系统。

1.3.2 按控制作用的特点(即按给定量的运动规律)分类

1. 恒值控制系统(也称自动镇定系统)

系统任务: 保证系统在任何扰动作用下, 输出量以一定精度接近给定值, 而给定值一般不变或变化缓慢。

例如, 对温度、压力、流量、湿度、粘度等参量的恒值控制。

分析和设计的重点: 研究各种干扰对被控对象的影响, 从克服扰动影响的角度进行分析和设计计算。

2. 随动系统(也称自动跟踪系统)

系统任务: 在各种情况下, 输出量以一定精度跟随给定量的变化(给定量的变化是随机的)。

例如, 火炮瞄准控制, 雷达自动跟踪系统, XY 记录仪……

分析和设计的重点: 系统跟随的快速性、准确性。

3. 程序控制系统

系统任务: 被控制量按照事先给定的规律或程序进行变化。

例如, 数字程序控制机床, 热处理加热炉的炉温控制等。

分析和设计重点: 系统工作要可靠, 满足控制精度要求。

系统的分类方法还有很多。例如:

按系统内部的信号类型: 可分为连续系统与离散系统。

按系统的原部件特性: 可分为线性系统与非线性系统。

按执行机构类型: 可分为直流系统与交流系统, 或分为机电、液压及气动系统。

按执行机构输出功率: 可分为大功率系统及小功率系统等。

1.4 反馈控制系统的基本组成

反馈控制系统的组成如图 1-10 所示。

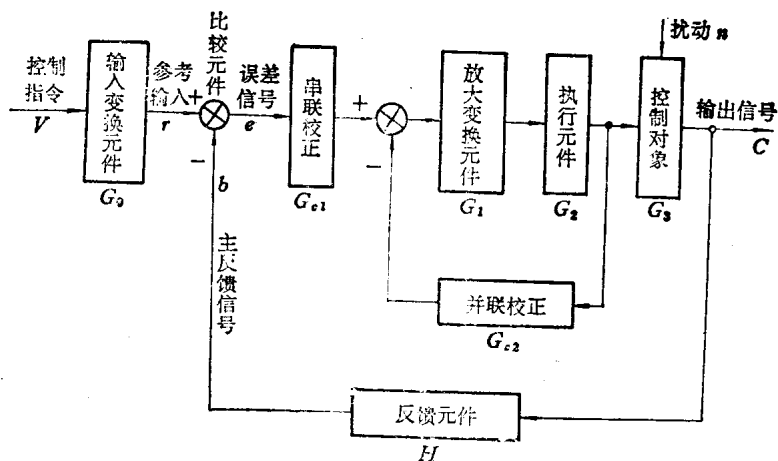


图 1-10 反馈控制系统组成

输入变换元件：用于产生参考输入信号。是进行物理量大小和性质变换的元件。

例如，用电位器输出的电压量反映相应的温度量。

反馈元件：是测量元件。用来测量被控制量的实际值，同时起着物理量大小和性质变换的作用。

例如，测速电机、热电偶、反馈电位器等。

比较元件：用来比较参考输入信号和主反馈信号，并产生反映两者差值信号的元件或电路。

放大变换元件：把误差信号放大并进行能量形式转换，使之达到足够的幅值和功率的元件。

例如，电液伺服阀、发电机、功率放大器等。

执行元件：根据控制信号直接对控制对象进行操纵的元件。

例如，液压马达、电动机等。

被控对象：控制系统所要操纵的对象，其输出量即为系统的被控制量。

例如，恒温炉、直流电机、火炮炮管等。

校正元件：为改善系统的控制性能而加入系统的元件。可分为串联校正元件与并联校正元件。

串联校正元件：串接在系统的前向通路内的校正装置。

并联校正元件：与系统部分元件接成局部反馈形式的校正装置。

输入信号：包括控制信号(也称输入给定信号)和扰动信号。

输出信号：其变化规律要加以控制的信号。输出信号应与输入给定信号间保持一定的函数关系。

主反馈信号：由输出端反馈到输入端的信号。正反馈信号有利于加强输入信号的作用，负反馈信号抵消输入信号的部分作用。

注意：在自动控制系统中通常为负反馈，正反馈往往会导致系统的不稳定。反馈信号可以是被控制量本身，也可以是它的函数或导数等。

误差信号^①：参考输入与主反馈信号之差。

1.5 对控制系统的基本要求

不同的控制对象、不同的工作方式和控制任务，对系统的品质指标要求也往往不相同。但是，归结起来系统品质指标的基本要求是稳定性，动态特性和稳态特性。

1.5.1 稳定性

一个处于静止或平衡工作状态的系统，当受到任何输入的激励，就可能偏离原平衡状态。当激励消失后，经过一段暂态过程以后，系统中的状态和输出都能恢复到原先的平衡状态，系统称为稳定的。

由于实际系统存在惯性、延迟，所以当系统的各参数配合不当时，将会使系统趋于不稳定，振荡越来越厉害，输出越来越大，甚至引起系统中某些工作部件和设备的损坏。因此一个控制系统要能起控制作用，系统必须是稳定的，而且必须满足一定的稳定裕量。当系统参数发生某些变化时，也能够使系统保持稳定的工作状态。

1.5.2 动态特性

稳定的控制系统受到外加控制信号或扰动的作用后，系统要恢复稳定或达到一新的平衡状态，但由于系统机械部分存在质量、惯量，电路中存在电感、电容，同时也由于能源、功率的限制，使得系统的各状态不能瞬时变化，而要经历一个过程，系统状态随时间 t 变化的这一过程称为**动态过程**或**过渡过程**。动态特性即是反映在这一过程中，系统跟踪控制信号或抑制扰动的速度快慢，系统响应过程的振荡大小及平稳、均匀的程度。

一个动态特性好的系统既要过渡过程时间短，又要过程平稳、振荡幅度小。

1.5.3 稳态特性

系统在过渡过程结束后，主反馈量与参考输入量的误差值反映了系统控制的精确程度。差值越小，则说明系统控制的精度越高。

由于控制系统的控制目的、要求和对象的不同，因而各系统对动态特性、稳态特性的要求也不同。有的对快速性要求高一些，例如随动系统；有的则要求过渡过程平稳、均匀，例如电机调速系统；有的则不允许系统产生振荡，例如机器人控制系统。对于同一个系统体现稳定性、动态特性和稳态特性的稳定、快速、准确这三个要求是互相制约的。提高过程快速性，则会使系统振荡性加强；改善系统相对稳定性，则又可能会使控制过程时间延长，反应迟缓；提高系统控制的稳态精度，则会引起动态性能(过渡过程时间及振荡性)的变化。以下章节将主要讨论如何来分析和妥善处理这三者之间的矛盾。

^① 就物理概念而言，误差是要求输出 c_d 与实际输出 c 之差。在单位反馈(即 $H=1$)情况下，为输入量 r —反馈量 c 。因为系统要求输出量=输入量，在非单位反馈(即 $H \neq 1$)时，由于 $c_d - c$ 在系统中难以直接表示出来，为了与上定义一致起见，我们仍定义输入信号与反馈信号之差作为误差信号，以此来衡量系统的稳态特性。这个误差信号乘以 $(1/H)$ 就是 $c_d - c$ 了。

1.6 控制系统常用的典型测试信号

1.6.1 为什么要使用典型测试信号

1. 实际系统的输入信号常具有随机性质，而且其瞬时函数关系往往不能以解析法表示。例如，火炮控制系统在跟踪敌机过程中，敌机的飞行规律事先无法确定，所以火炮系统的输入是一随机信号。
2. 分析和设计控制系统需要有一个对各种系统进行比较的基础。
3. 系统对典型测试信号的响应特性与系统对实际输入信号的响应之间存在一定的关系。实际输入信号往往是一种或多种典型测试信号的组合。
4. 典型测试信号是简单的时间函数，便于对控制系统进行数学处理和实验分析。

1.6.2 选取典型测试信号的原则

1. 选取输入信号的典型形式应大致反映系统的实际工作情况。
2. 要从系统工作最不利的情況出发来选取典型测试信号。
3. 选取的典型信号要尽可能简单。

1.6.3 典型测试信号

1. 阶跃输入函数(Step input function)

表示参考输入量的一种瞬变，如图 1-11 所示。

例如，突然加重或卸掉电机负荷，电源电压的突跳。数学表达式为：

$$r(t) = \begin{cases} R \cdot u(t) & t \geq 0 \\ 0 & t < 0 \end{cases} \quad (1-1)$$

式中 R ——恒值；

$u(t)$ ——单位阶跃函数，即 $R=1$ 。在一些书上用 $1(t)$ 表示。

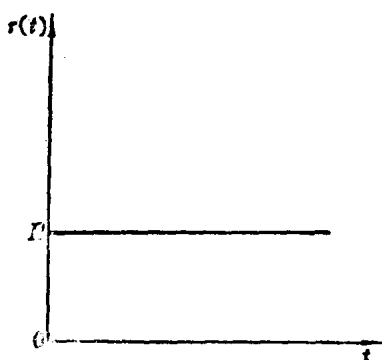


图 1-11 阶跃输入函数

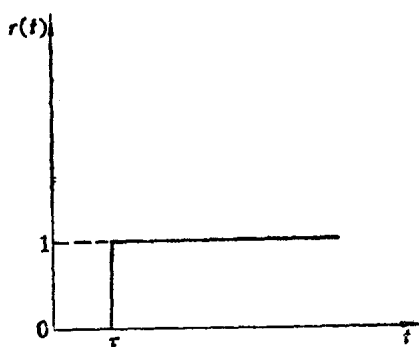


图 1-12 带延滞的单位阶跃函数

$u(t-\tau)$ 则表示一个经延滞时间 τ 的单位阶跃函数，如图 1-12 所示。

单位阶跃函数的数学表达式为：

$$\bar{r}(t) = u(t - \tau) = \begin{cases} 1 & t \geq \tau \\ 0 & t < \tau \end{cases} \quad (1-2)$$

从原理上看，阶跃函数占有很宽的频带。跃变的结果等价于宽频域内许多正弦信号的综合作用。

2. 斜坡(速度)函数(Ramp input function)

表示一匀速信号，该信号对时间 t 的变化率是一常数，斜坡函数等于阶跃函数对 t 的积分。如图 1-13 所示。它用来检测系统匀速运动的性能。

例如，积分器输入加恒值电压，其输出为斜坡函数。斜坡函数的数学表达式为：

$$\bar{r}(t) = \begin{cases} Rtu(t) & t \geq 0 \\ 0 & t < 0 \end{cases} \quad (1-3)$$

式中 R —— 恒值；

$tu(t)$ —— 单位速度函数。

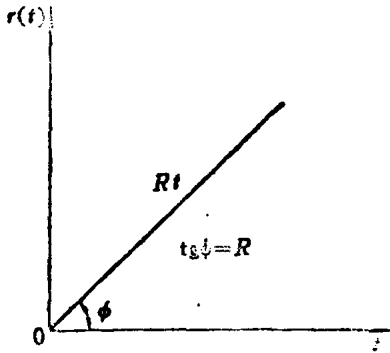


图 1-13 斜坡(速度)函数

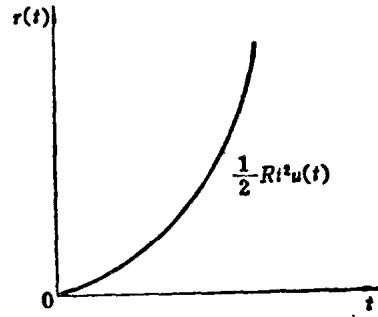


图 1-14 抛物线(加速度)函数

3. 抛物线(加速度)函数(Parabolic input function)

表示匀加速信号，由等速函数对 t 积分而得。如图 1-14 所示。加速度函数的数学表达式为：

$$\bar{r}(t) = \begin{cases} \frac{1}{2} R \cdot t^2 u(t) & t \geq 0 \\ 0 & t < 0 \end{cases} \quad (1-4)$$

式中 R —— 恒值；

$\frac{1}{2} t^2 u(t)$ —— 单位加速度函数。

从阶跃→速度→加速度相对 t 的变化逐渐加快，实际系统测试很少采用比抛物线函数变化更快的信号。

4. 脉冲函数

实际脉冲函数如图 1-15 所示。脉冲函数的数学表达式为：

$$\bar{r}(t) = \begin{cases} \frac{A}{h} & 0 \leq t \leq h \\ 0 & t < 0, t > h \end{cases} \quad (1-5)$$

式中 h —— 脉冲宽度，一般工程上要求 $h < 0.1T$ ， T 为系统时间常数；

A —— 恒值，当 $A=1$ ， $h \rightarrow 0$ ， $\frac{1}{h} \rightarrow \infty$ 时称理想单位脉冲，其表达式为：

$$\bar{r}(t) = \delta(t) = \begin{cases} \infty & t=0 \\ 0 & t \neq 0 \end{cases} \quad (1-6)$$

$$\int_{-\infty}^{\infty} \delta(t) dt = 1 \quad (1-7)$$

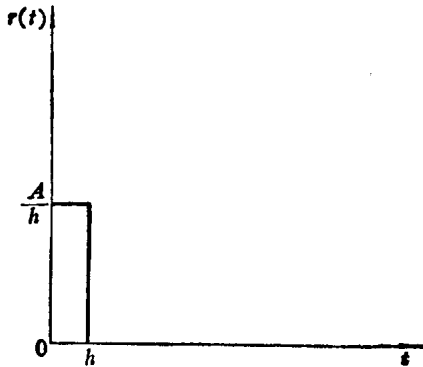


图 1-15 脉冲函数

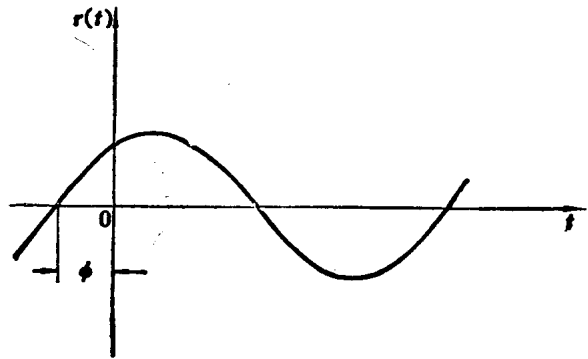


图 1-16 正弦函数

单位脉冲函数可看作单位阶跃函数对时间的导数， $u(t)$ 只在 $t=0$ 时有突跳。所以， $u(t)$ 在 $t=0$ 的导数为 ∞ ，而在其它处为零。

5. 正弦函数

正弦函数的数学表达式为：

$$\bar{r}(t) = A \sin(\omega t + \phi) \quad (1-8)$$

式中 A —— 振幅；

ϕ —— 相位移；

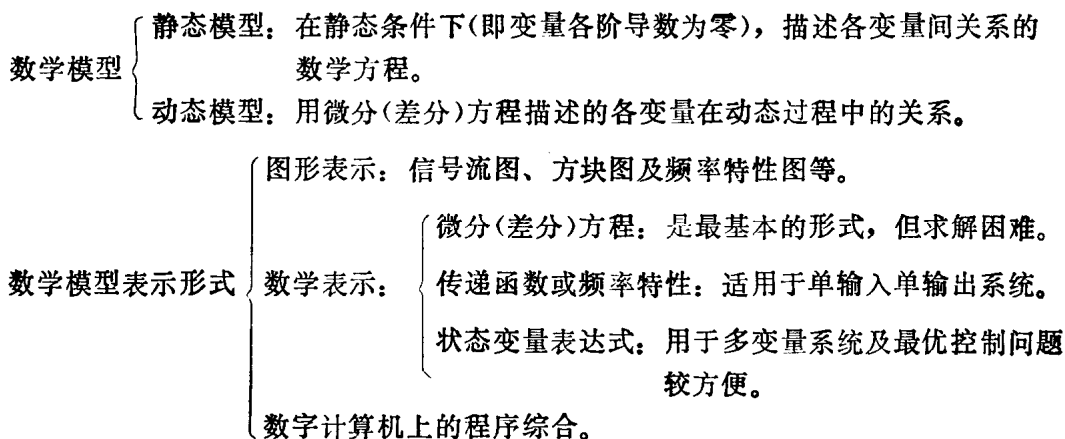
ω —— 振荡角频率。

正弦函数容易获得，若求得系统对所有频率的正弦函数响应特性，则可方便而准确地确定整个系统的特性。

第二章 控制系统的数学模型

研究一个自动控制系统，仅仅分析系统的作用原理及其大致的运动过程是不够的，必须进行数量上的分析，研究系统中各物理量的变化及它们的相互作用和相互制约的关系。要进行系统的分析和研究，首要条件是要有合适的系统数学模型。

控制系统数学模型是对实际物理系统的一种数学抽象。从狭义而言，它是一种描述系统各变量之间关系的数学表达式；而从广义而言，**凡揭示控制系统各变量内在联系及关系的解析式或图形表示都称为数学模型。**



建立数学模型的原则：

(1) 分清主次，合理简化，建立适当的数学模型。

据分析研究的目的和准确性的需要，忽略系统的一些次要因素而使系统数学模型简化。既要便于对系统模型进行数学处理，又要保证分析研究的精确度。实际物理系统都是时变的，非线性的，而相当一部分系统可通过线性化，用一个线性模型进行描述，然后利用线性控制理论进行分析和设计。

(2) 由选定的系统分析方法建立相应的数学模型。

一般利用经典控制理论进行分析，数学模型常用传递函数、频率特性或微分方程。

建立数学模型的方法：

分析法：从元件或系统所依据的物理或化学规律出发，通过分析和推导，建立数学模型，并经过实验验证。

实验法：对实际系统加入一定形式的输入信号，求取系统输出响应，经分析建立数学模型。

2.1 系统微分方程式的建立

控制系统的微分方程是系统最基本的数学模型形式。建立系统微分方程的步骤如下：