



石家莊鐵道大學
SHIJIAZHUANG TIEDAO UNIVERSITY

网络精品课程

自动控制原理

自动控制系统的数学模型

传递函数

主讲：邢卉

传递函数

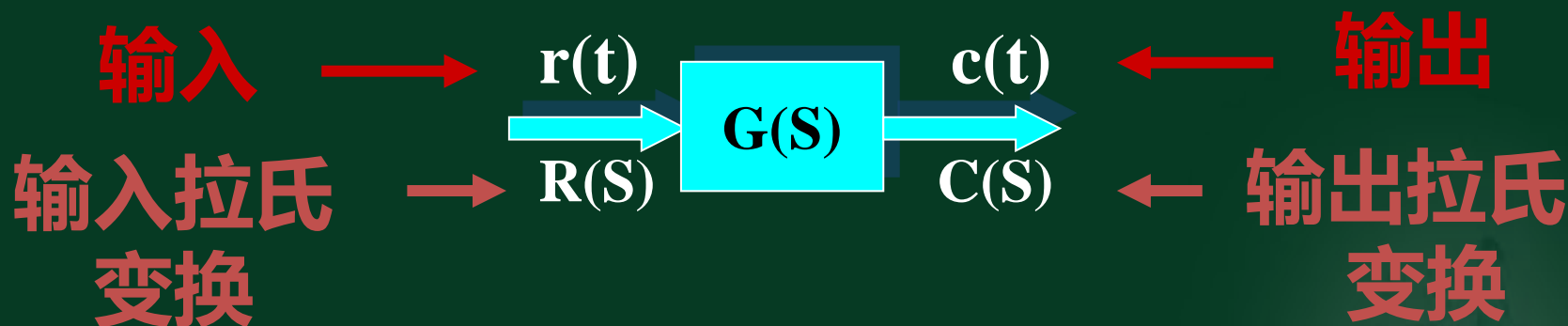
拉氏变换可以简化线性微分方程的求解。还可将线性定常微分方程转换为复数 S 域内的数学模型——传递函数。

- 一、传递函数的定义及求取
- 二、典型环节的传递函数及其动态响应



一、传递函数的定义及求取

系统的结构图



传递函数的定义： 零初始条件下，系统输出量拉氏变换与系统输入量拉氏变换之比。

$$G(s) = \frac{C(s)}{R(s)}$$

例 求图示RLC电路的传递函数。

得
$$RC \frac{du_c}{dt} + LC \frac{d^2u_c}{dt^2} + u_c = u_r$$

拉氏变换：

$$RCsU_c(s) + LCs^2 U_c(s) + U_c(s) = U_r(s)$$

传递函数为：

$$G(s) = \frac{U_c(s)}{U_r(s)} = \frac{1}{LCs^2 + RCs + 1}$$

对微分方程的一般表达式进行拉氏变换得

$$\begin{aligned}(a_0 s^n + a_1 s^{n-1} + \cdots + a_{n-1} s + a_n)C(s) \\ = (b_0 s^m + b_1 s^{m-1} + \cdots + b_{m-1} s + b_m)R(s)\end{aligned}$$

系统传递函数的一般表达式为

$$G(s) = \frac{C(s)}{R(s)} = \frac{b_0 s^m + b_1 s^{m-1} + \cdots + b_{m-1} s + b_m}{a_0 s^n + a_1 s^{n-1} + \cdots + a_{n-1} s + a_n}$$

式中： K_0 — 为放大系数

$S = S_1, S_2 \cdots, S_n$ — 传递函数的极点

$S = Z_1, Z_2 \cdots, Z_m$ — 传递函数的零点

传递函数分母多项式就是相应微分方程的特征多项式，传递函数的极点就是微分方程的特征根。



$$G(s) = \frac{K_0 (s - z_1) (s - z_2) \cdots (s - z_m)}{(s - s_1) (s - s_2) \cdots (s - s_n)} \quad n \geq m$$

二、典型环节的传递函数及其动态响应

一般可将自动控制系统的数学模型看作由若干个典型环节所组成。研究和掌握这些典型环节的特性将有助于对系统性能的了解。

1. 比例环节

比例环节方框图



特点： 输出不失真,不延迟,成比例地复现输入信号的变化.

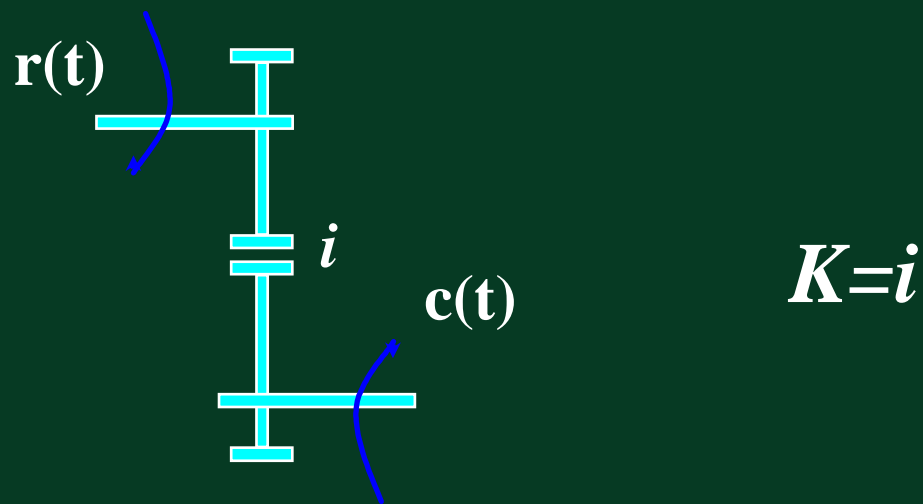
比例环节的传递函数：

$$G(s) = \frac{C(s)}{R(s)} = K$$



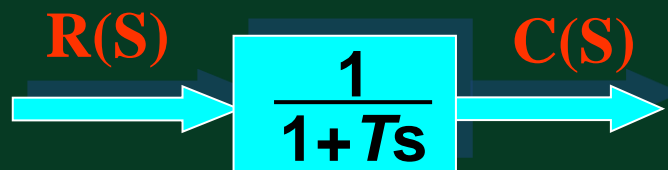
比例环节实例

(c) 传动齿轮构成的比例环节



2. 惯性环节

惯性环节方框图



单位阶跃信号作用下的响应:

$$R(s) = \frac{1}{s} \quad C(s) = \frac{K}{Ts + 1} \cdot \frac{1}{s}$$

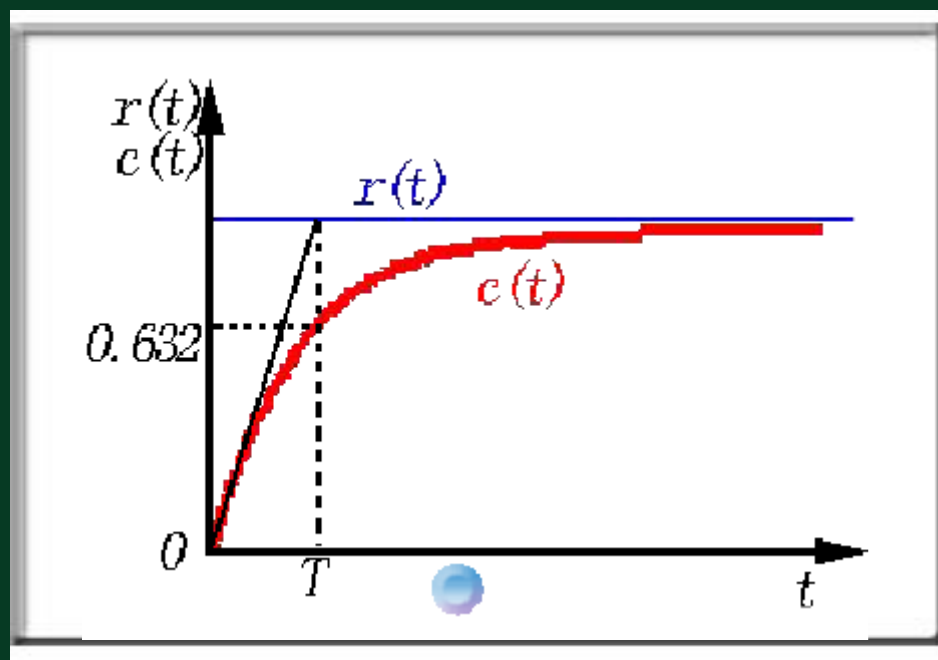
拉氏反变换得:

$$c(t) = K \left(1 - e^{-\frac{t}{T}} \right)$$

单位阶跃响应曲线

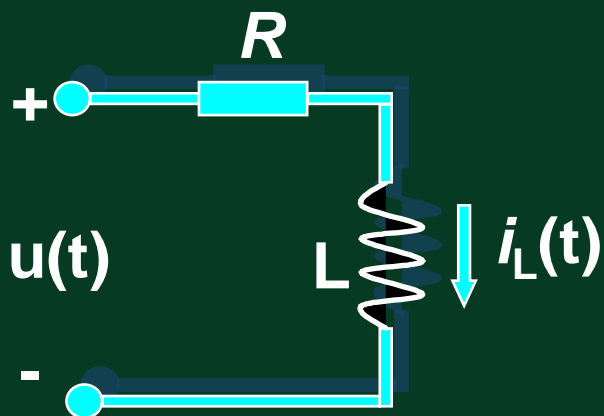
特点:

输出量
不能瞬时完
成与输入量
完全一致的
变化.



惯性环节实例

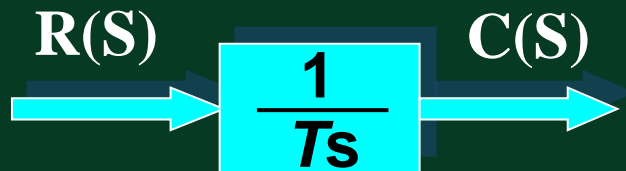
(b) RL电路构成的惯性环节



$$G(s) = \frac{1/R}{(L/R)s + 1}$$

3. 积分环节

积分环节方框图



积分环节的单位阶跃响应:

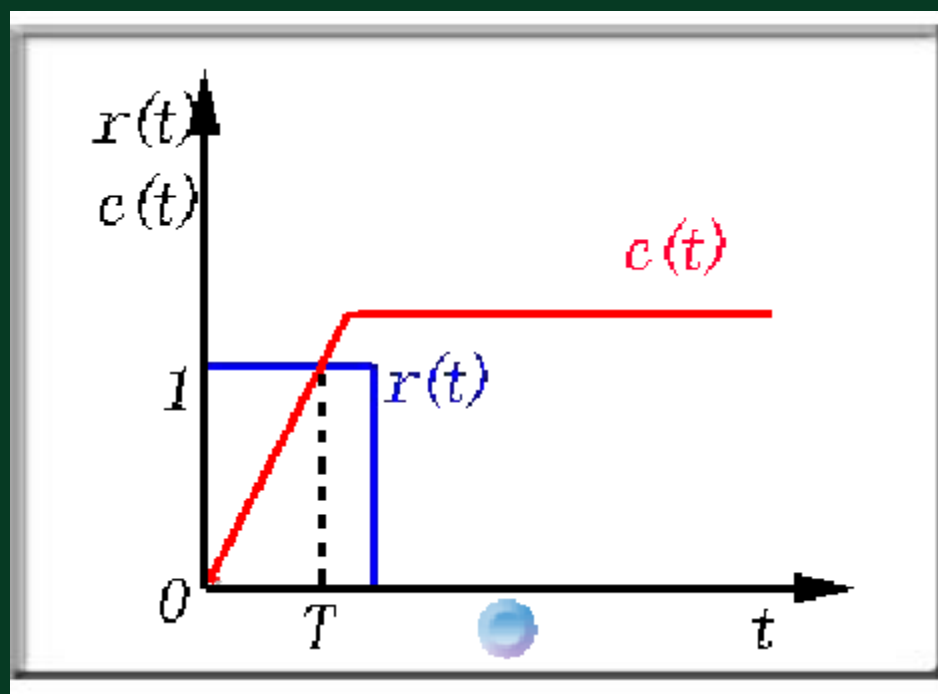
$$R(s) = \frac{1}{S} \quad C(s) = \frac{1}{TS} \cdot \frac{1}{S} = \frac{1}{TS^2}$$

$$C(t) = \frac{1}{T} t$$

单位阶跃响应曲线

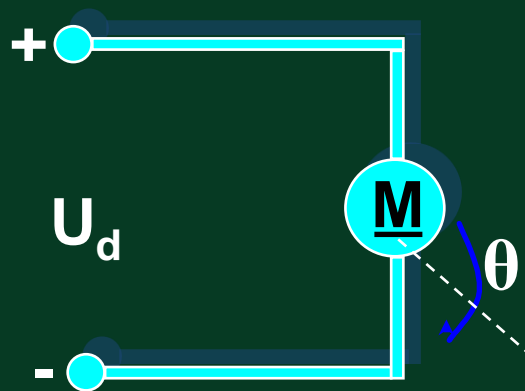
特点:

输出量
与输入量对
时间的积分
成正比, 具
有滞后作用
和记忆功能.



积分环节实例

(b) 电机构成的积分环节



$$G(s) = \frac{K}{S}$$

4. 微分环节

理想微分环节数学模型：

$$c(t) = T \frac{dr(t)}{dt} \quad G(s) = \frac{C(s)}{R(s)} = Ts$$

T — 微分时间常数

微分环节方框图

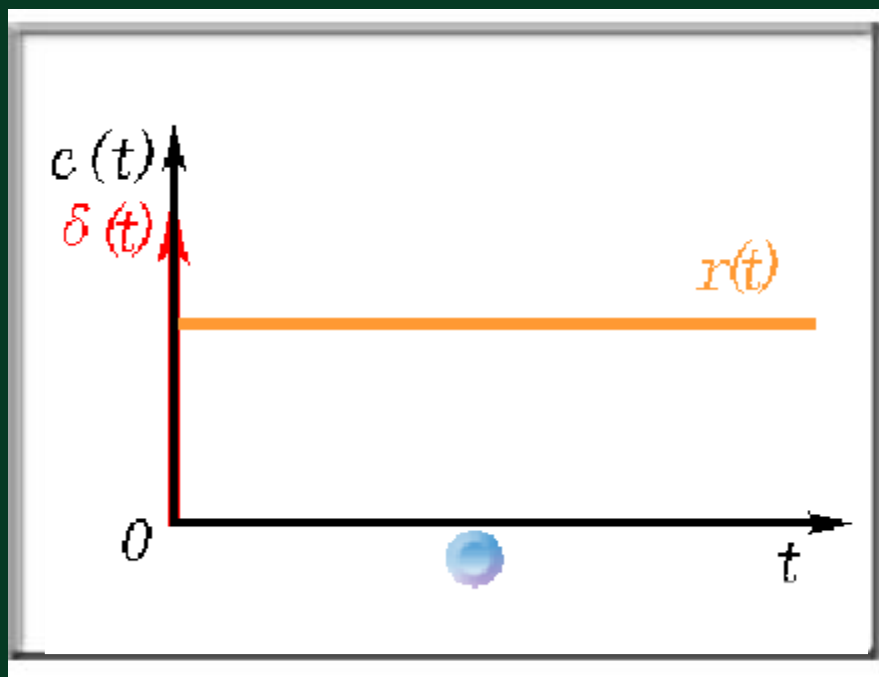


单位阶跃响应函数：

$$C(t) = T\delta(t)$$

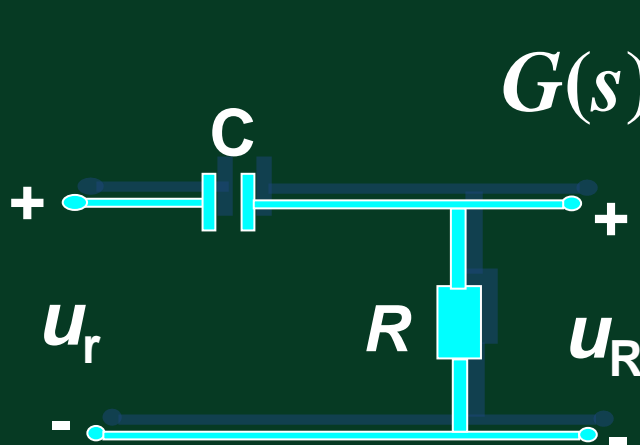
宽度为零、幅值无穷大的理想脉冲实际中是不可能实现的，实际的物理装置中常用近似理想微分环节。

单位阶跃响应曲线



近似理想微分环节实例

(b) RC电路构成的微分环节



$$G(s) = \frac{RCs}{RCS + 1} = \frac{Ts}{Ts + 1}$$

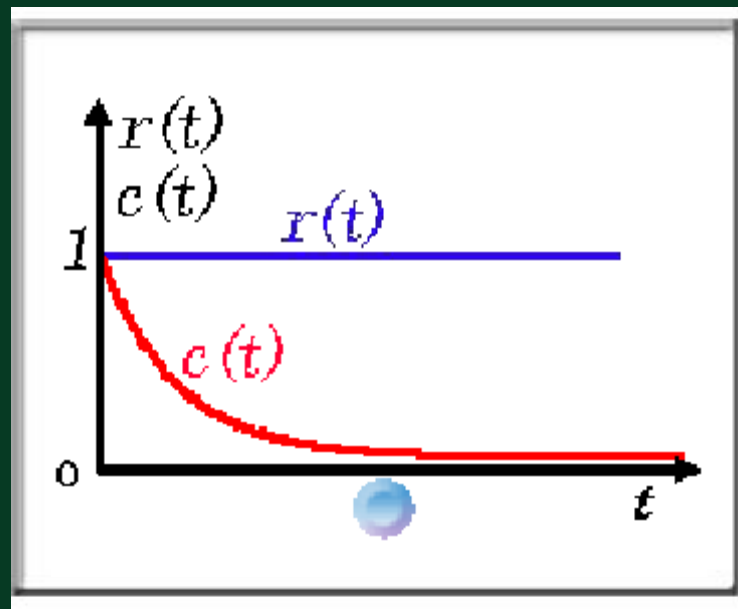
$$T = RC \ll 1$$

$$G(s) \approx Ts$$

实用微分环节的单位阶跃响应:

特点:

输出量反映了输入量的变化率，而不反映输入量本身的大小。

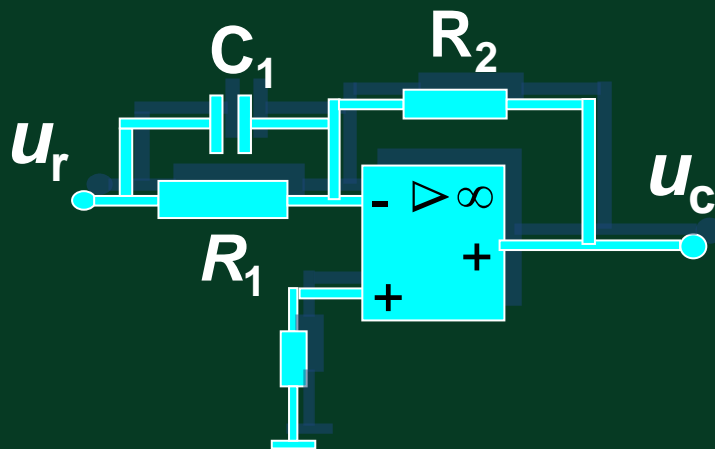


单位阶跃响应曲线

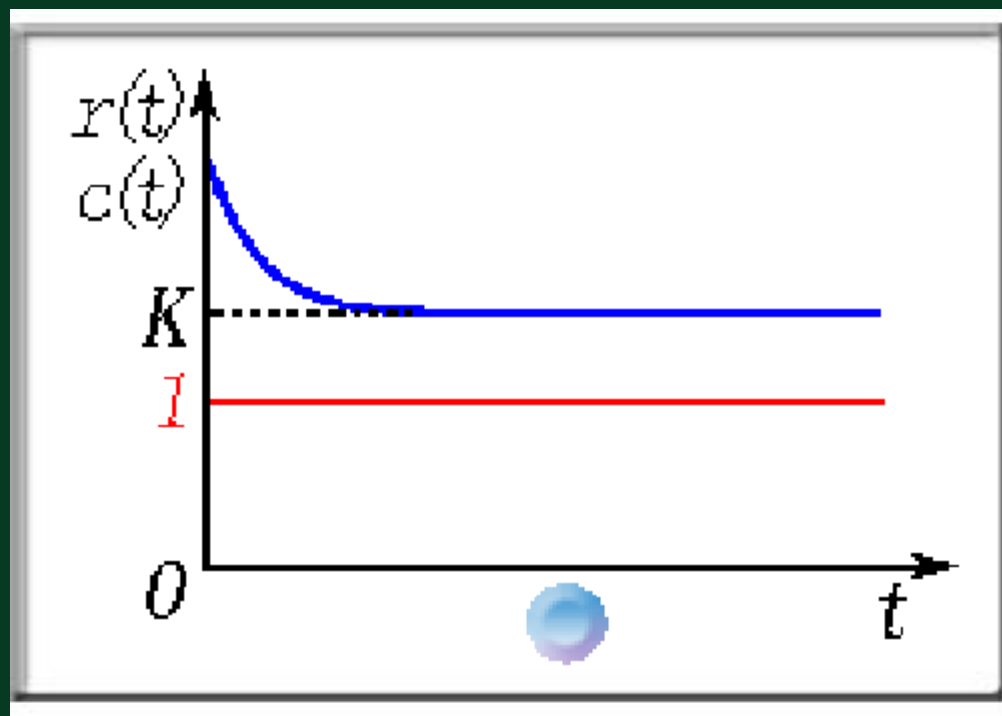
传递函数: $G(s) = \frac{C(s)}{R(s)} = K(Ts + 1)$

单位阶跃响应:

$$c(t) = KT\delta(t) + K = K [T\delta(t) + 1]$$



单位阶跃响应曲线

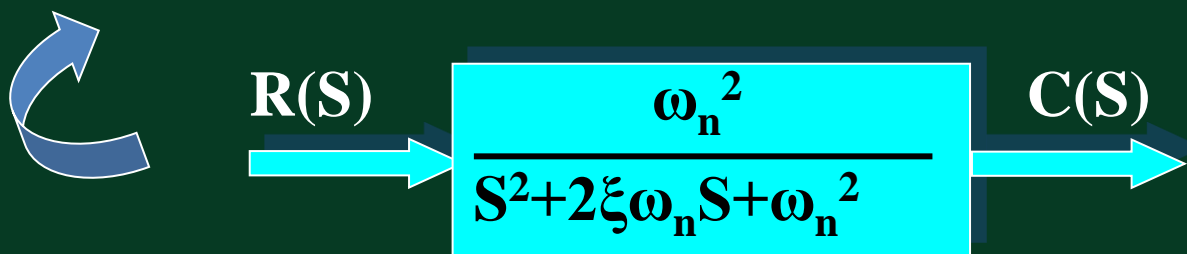


5. 振荡环节

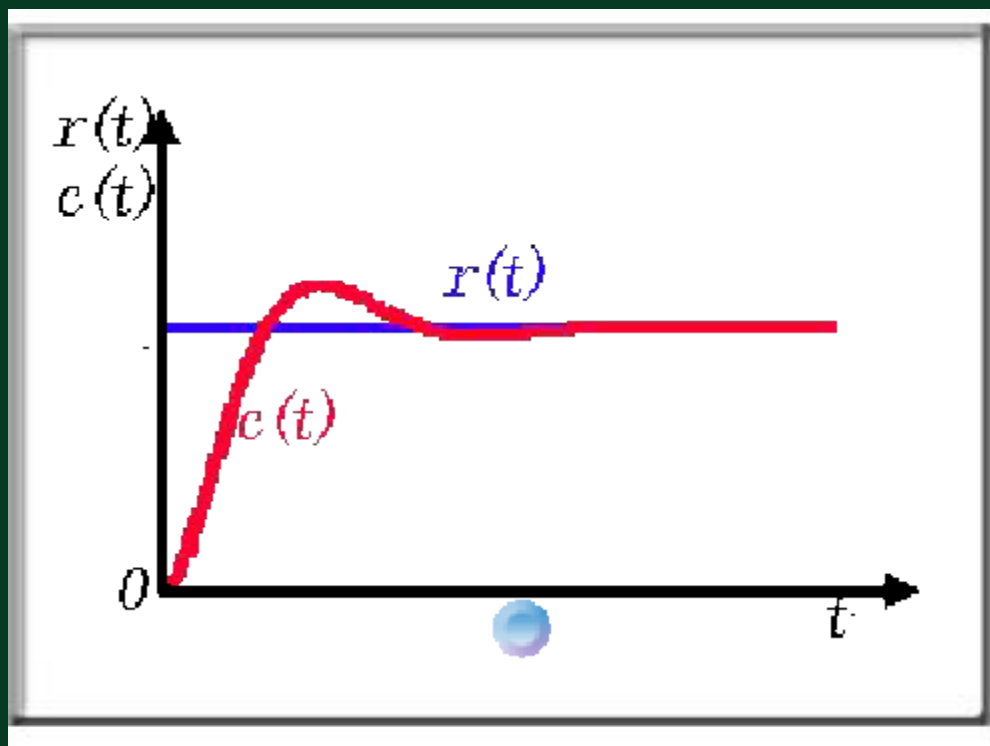
单位阶跃响应:

$$c(t) = 1 - \frac{e^{-\zeta\omega_n t}}{\sqrt{1-\zeta^2}} \sin(\omega_d t + \beta)$$

振荡环节方框图



单位阶跃响应曲线



常见振荡环节的实例：

(3) RLC电路

$$G(s) = \frac{U_c(s)}{U_r(s)} = \frac{1}{LCs^2 + RCs + 1}$$

(2) 他激直流电动机

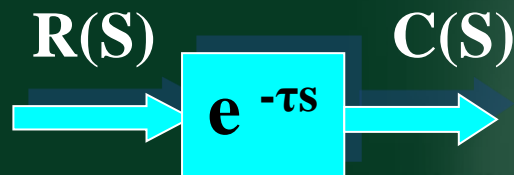
$$G(s) = \frac{N(s)}{U_a(s)} = \frac{1/C_e}{T_a T_m s^2 + T_m s + 1}$$

6. 时滞环节

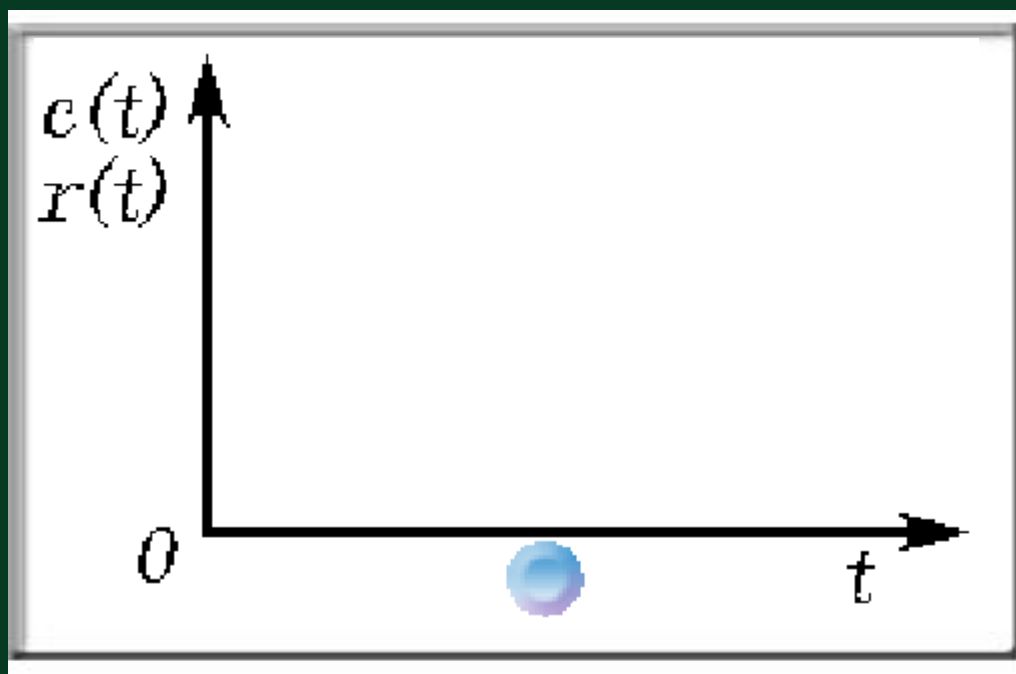
时滞环节作近似处理得

$$G(s) = \frac{1}{e^{-\tau s}} = \frac{1}{1 + \tau s + \frac{\tau^2}{2!} s^2 + \dots} \approx \frac{1}{1 + \tau s}$$

时滞环节方框图



阶跃响应曲线



返回