



石家莊鐵道大學  
SHIJIAZHUANG TIEDAO UNIVERSITY

在线开放课程

系统的稳定性

稳定性几何判据之Nyquist判据

主讲：刘希太

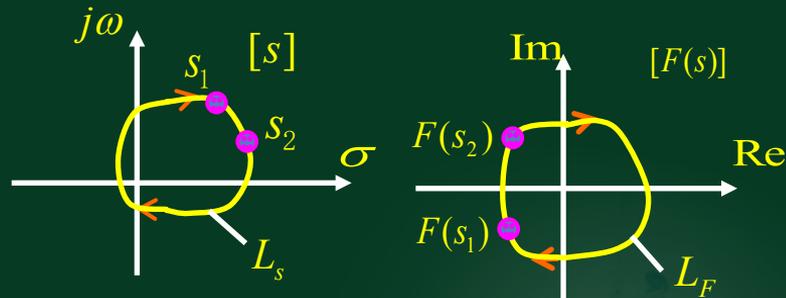
## CH5.3 稳定性几何判据之Nyquist判据

### 1、幅角定理——研究两个复函数在极坐标平面内对应关系

$s = \sigma + j\omega$  ——复变量，对应[s]平面。

$$F(s) = \frac{K(s - q_1)(s - q_2)\dots(s - q_m)}{(s - p_1)(s - p_2)\dots(s - p_n)}$$

——s的单值有理复变函数，对应[F(s)]平面



若 $F(s)$ 在s平面指定的区域内非奇异（一一对应），二者有如下对应关系：

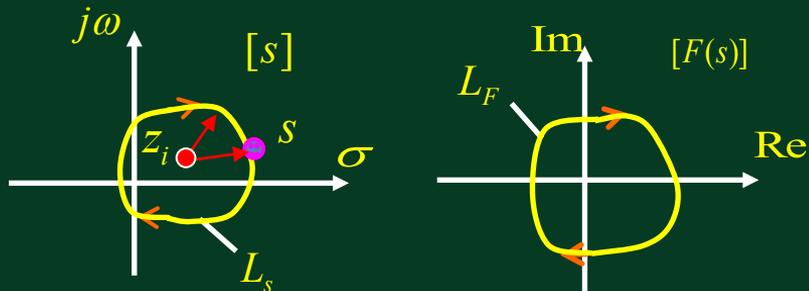
- (1) s平面上点  $s_1$  对应 $F(s)$ 平面上点 $F(s_1)$  ( $s_1$  的像)；
- (2) s平面内不过 $F(s)$ 任何奇异点的封闭曲线 $L_F$  对应 $F(s)$ 平面内封闭曲线 $L_s$ 。

当  $s$ 按顺时针绕  $L_s$  变化一周时，向量 $F(s)$ 将按顺时针方向绕原点旋转N圈。

# 1、幅角定理

- ①  $L_s$  包围  $F(s)$   $Z$  个零点时,  $L_F$  将绕原点顺时针旋转  $Z$  圈;
- ②  $L_s$  包围  $F(s)$   $P$  个极点时,  $L_F$  将绕原点逆时针旋转  $P$  圈;
- ③  $L_s$  包围  $F(s)$  的  $Z$  个零点、 $P$  个极点时,  $L_F$  将绕原点顺时针旋转  $N=Z-P$  圈;
- ④  $L_s$  不包围  $F(s)$  任何零、极点时,  $L_F$  也不会包原点。

幅角原理简要说明:



$$s = \sigma + j\omega$$

$$F(s) = \frac{K(s-z_1)(s-z_2)\dots(s-z_m)}{(s-p_1)(s-p_2)\dots(s-p_n)}$$

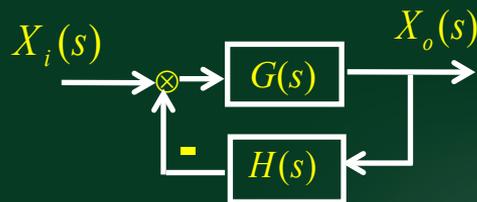
$$\angle F(s) = \sum_{i=1}^m \angle(s-z_i) - \sum_{j=1}^n \angle(s-p_j)$$

## 2、从幅角定理到Nyquist判据

思路：由开环传递函数得Nyquist图，利用其中信息判定闭环系统稳定性。

◆ 利用幅角定理，使F(s)中含闭环系统的信息；

$$\text{令： } G_K(s) = G(s)H(s) = \frac{N(s)}{D(s)} \quad \begin{array}{l} \text{---对应开环零点} \\ \text{---对应开环极点} \end{array}$$



$$\text{得： } G_B(s) = \frac{G(s)}{1 + G_K(s)} = \frac{D(s)G(s)}{D(s) + N(s)} \quad \begin{array}{l} \text{---对应闭环零点} \\ \text{---对应闭环极点} \end{array}$$

$$\text{现构造函数 } F(s) : F(s) = \frac{\text{闭环特征式}}{\text{开环特征式}} = \frac{D(s) + N(s)}{D(s)} \quad \begin{array}{l} \text{---对应闭环极点} \\ \text{---对应开环极点} \end{array} = 1 + \frac{N(s)}{D(s)} = 1 + G_K(s)$$

关键点：将分析[F]平面上包围原点情况转化为分析Nyquist轨迹包围(-1, j0)点情况。

## 2、从幅角定理到Nyquist判据

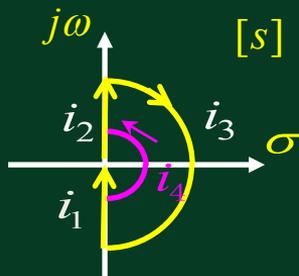
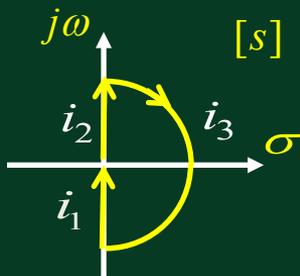
思路:由开环传递函数得Nyquist图,利用其中信息判定闭环系统稳定性。

◆在开环Nyquist图已知条件下,利用幅角定理来判定开、闭环系统的稳定性。

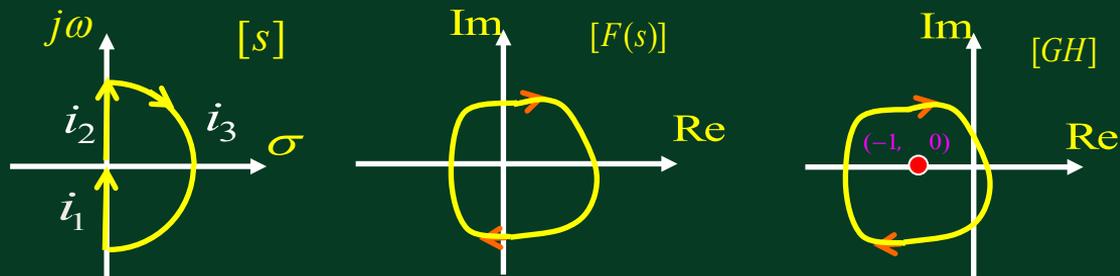
为利用幅角定理,选择包围s平面的整个右半平面的曲线作为 $L_s$ ,如下图所示:

$L_s$ 包括三部分:虚轴上的 $i_1$ 、 $i_2$ 以及半径为无穷大的半圆弧 $i_3$ ,按顺时针方向旋转。

碰到位于虚轴上的极点时,以无穷小半径按逆时针绕过,不影响对幅角定理的应用。



## CH5.3 稳定性几何判据之Nyquist判据



$$F(s) = \frac{\text{闭环特征式}}{\text{开环特征式}} = \frac{D(s) + N(s)}{D(s)} \begin{array}{l} \text{--对应闭环极点} \\ \text{--对应开环极点} \end{array} = 1 + G_K(s)$$

系统稳定的充要条件是s右半平面无闭环极点, 即 $Z=0$ ,  $N=-P$ , 得Nyquist判据:

- 1、系统为开环最小相位系统即开环稳定, 则 $P=0$ , 稳定条件为 $N=0$ ;
- 2、系统为开环非最小相位系统即开环不稳定, 则 $P \neq 0$ , 稳定条件为 $N=-P$ 。

说明:  $Z=0$ 即不能有顺时针包围; 可以有逆时针包围且等于 $P$ 圈。

## 2、Nyquist判据判稳示例

例1 两系统开环传递函数如下所示, 绘制其Nyquist图并判别稳定性。

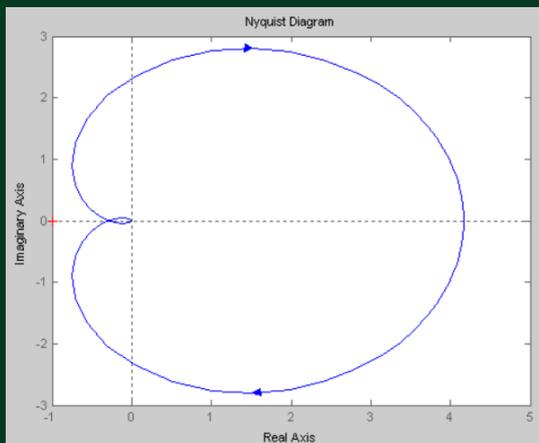
$$G_k(s) = \frac{50}{(s+1)(s+2)(s+6)}$$

$$G_k(s) = \frac{500}{(s+1)(s+2)(s+6)}$$

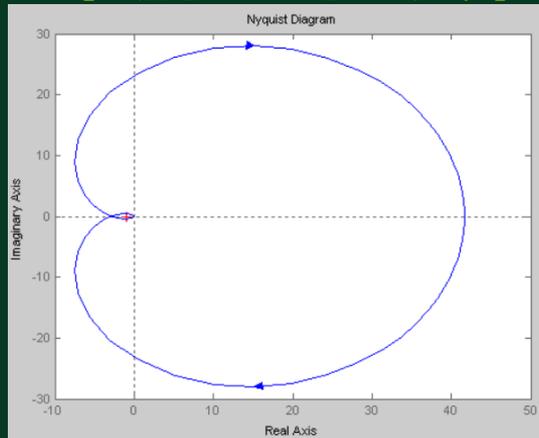
同教材P177例1。

解: 系统开环不稳定且 $P=1$ , matlab程序:

```
s1=zpk([],[-1,-2,-6],50);nyquist(s1)
```



```
s2=zpk([],[-1,-2,-6],500);nyquist(s2)
```



开环为最小相位系统时,  
二阶以下总是稳定的。

两系统皆开环稳定 ( $P=0$ ), 前者不包围  $(-1, j0)$ , 闭环稳定; 后者 $K$ 增大导致包围, 不稳定。

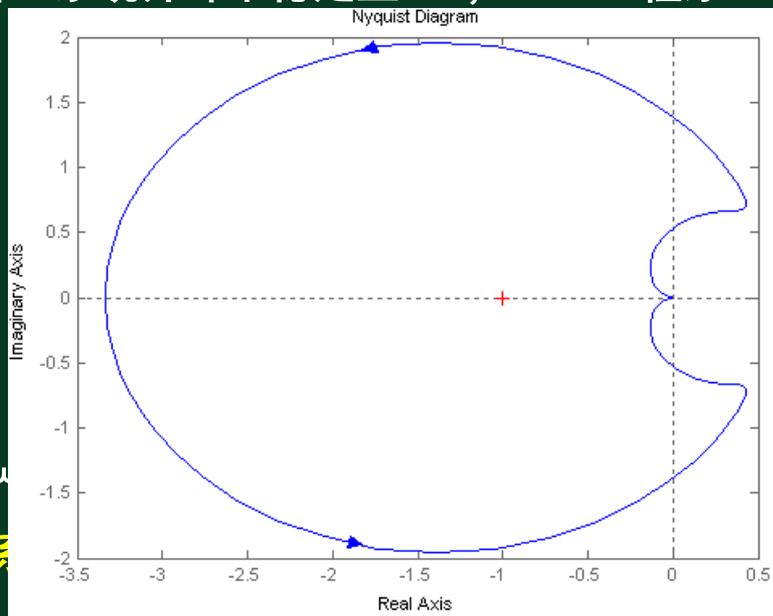
例2 知系统的开环传递函数, 绘制其Nyquist图并判别稳定性。

同教材P177例2。

在线开放课程

$$G(s) = \frac{20(s+1)(2s+1)}{(s^2+5s+6)(10s-1)(0.5s+1)}$$

解: 系统开环不稳定且P=1, matlab程序:



) 一圈,  $N=-P$ , 闭环系统稳定。

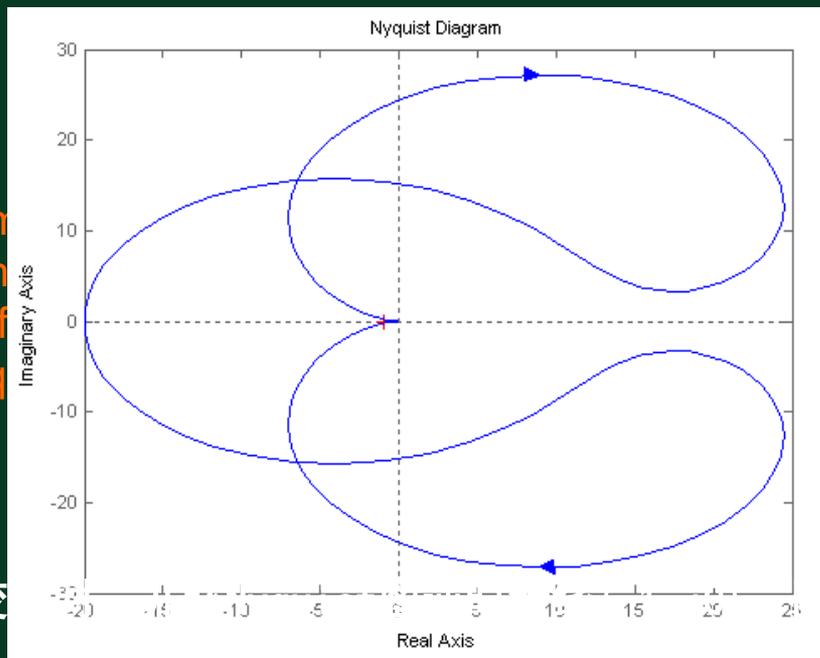
例2 将原系统中二阶环节改为振荡环节，结论？

$$G(s) = \frac{20(5s+1)(2s+1)}{(0.25s^2 + 0.5s + 1)(10s-1)(0.5s+1)}$$

解：

num  
den  
s=tf  
nyq

ω变



，  $N=-P$ ， 闭环系统仍稳定。

Nyquist判据判断系统稳定性时,常会遇到含有积分环节的控制系統,这种系統其Nyquist轨迹从无穷远处开始,如何包围 $(-1, j0)$ ?且听下一讲。

## CH5.4 开环含积分环节时的Nyquist轨迹