

1. 零点:

系统传输函数

$$H(s) = \frac{b_m s^m + b_{m-1} s^{m-1} + \dots + b_1 s + b_0}{a_n s^n + a_{n-1} s^{n-1} + \dots + a_1 s + a_0}$$

← 零响应
← 激励

$$= \frac{N(s)}{D(s)}$$

$$= K \frac{(s-z_1)(s-z_2) \dots (s-z_{m+1})(s-z_m)}{(s-p_1)(s-p_2) \dots (s-p_{n+1})(s-p_n)}$$

$$s = \sigma + j\omega, \quad \sigma \text{ 为实常数}$$

使分母为零时 s 的解为零点使分子为零时 s 的解为极点

将无时域的问题转从频域进行分析, 常常求得信号的 $f(t)$ 的傅里叶变换

$$F(j\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} f(t) e^{-j\omega t} dt \quad \textcircled{1}$$

原为关于时间 t 的函数 $f(t)$ 变为关于频率 ω 的函数 $F(j\omega)$

但有些函数虽存在傅里叶变换, 但很难用 $\textcircled{1}$ 求得, 此时用拉氏变换求

$$F(s) = \int_{-\infty}^{\infty} f(t) e^{-st} dt$$

$$s = \sigma + j\omega, \quad \sigma \text{ 为实常数}$$

通过傅里叶变换成拉氏变换, 就可以将时域信号转换成频域分析, 再对由系统得出的方程进行频域上的求解, 就可得到系统传输函数、零点、极点。

2. 零极点与系统稳定性

系统函数

$$H(s) = \frac{B(s)}{A(s)} = \frac{b_m \prod_{j=1}^m (s - z_j)}{\prod_{i=1}^n (s - p_i)}$$

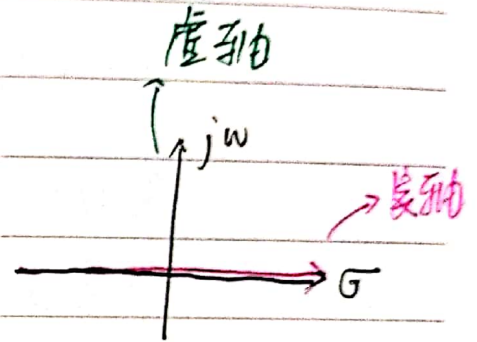
零点: 分子多项式之根

极点: 分母多项式之根

根(零)

(1) 零极点类型

① 一阶实极(零)点

位于 s 平面的实轴上

② 一阶共轭虚极(零)点,

位于虚轴且对称于实轴上

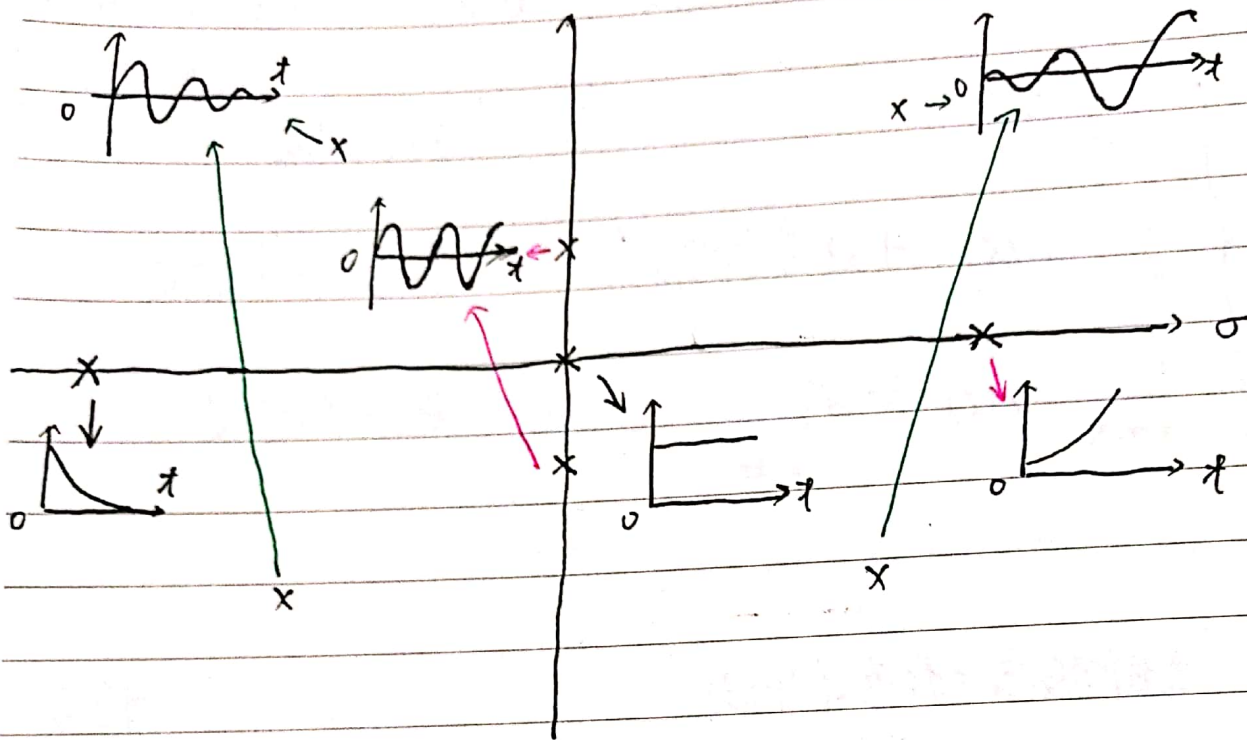
③ 一阶共轭复极(零)点

不在实或虚轴上.

④ = 阶极 = n 阶以上的实、虚、复极(零)点.关于阶次, 举例 n 阶即根的重复次数.

例: $H(s) = \frac{s[(s+1)^2+1]}{(s+1)^2(s^2+4)}$, $s = -1$ 为二阶极点.

(2) $H(s)$ 极点与 $h(t)$ 波形关系.



- $H(s)$
- 极点在左半平面 $\rightarrow h(t)$ 波形 ~~增长~~ 衰减 (稳定)
 - 极点在右半平面 $\rightarrow h(t)$ 波形 ~~衰减~~ 增长 (不稳定)
 - 虚轴上一阶极点 $\rightarrow h(t)$ 波形等幅振荡或阶跃 (临界稳定)
 - 虚轴上二阶及二阶以上极点 $\rightarrow h(t)$ 波形增幅振荡 (不稳定)

$H(s)$ 与零点与 $h(t)$ 波形影响:

只影响幅角, 相位, 不影响波形形状

(2) ~~判断~~ 因果系统 (先有激励后有响应: 当 $t < 0$ 时, $h(t) = 0$)

- ~~判断~~ $\left\{ \begin{array}{l} \lim_{t \rightarrow \infty} h(t) = 0 \end{array} \right.$ 系统稳定
- $\left\{ \begin{array}{l} \lim_{t \rightarrow \infty} h(t) = A \text{ 或等幅振荡} \end{array} \right.$ 系统临界稳定
- $\left\{ \begin{array}{l} \lim_{t \rightarrow \infty} h(t) = \text{不存在} \end{array} \right.$ 系统不稳定

- 全部极点 s 在左半平面 稳定
- 有极点 s 在右半平面, 或虚轴上二阶以上极点 不稳定
- 虚轴上极点均为一阶, 其他 s 在左半平面 临界稳定

~~还有一些判别的判定系统稳定性方法~~

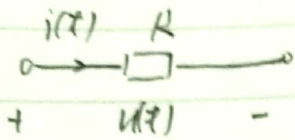


是判定系统稳定性的一种方法, 但需求出所有极点, 对一些高阶系统并不容易, 从而有一些判别的判别方法:

- ① 劳斯稳定性判据
- ② 赫尔维茨稳定性判据
- ③ 伯德图稳定性判据 (频响)
- ④ 奈奎斯特稳定性判据 (频响)

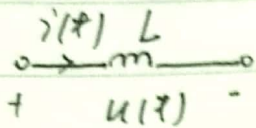
接法 3. 电阻元件的 s域模型

(1) 时域



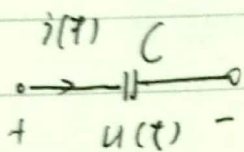
$$u(t) = Ri(t)$$

$$i(t) = \frac{1}{R} u(t)$$



$$u(t) = L \frac{di(t)}{dt}$$

$$i(t) = \frac{1}{L} \int_{0^-}^t u(x) dx + i_L(0^-)$$

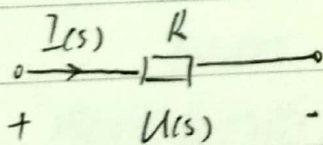


$$u(t) = \frac{1}{C} \int_{0^-}^t i(x) dx + u_C(0^-)$$

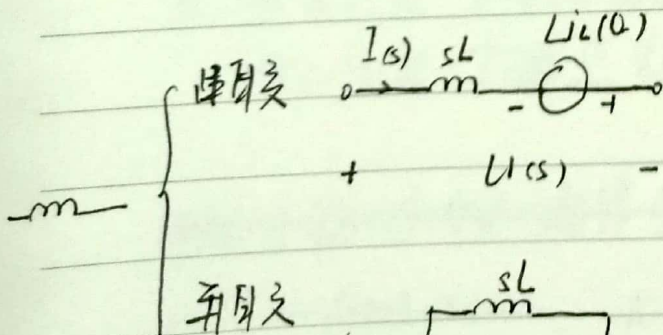
$$i(t) = C \frac{du(t)}{dt}$$

(2) s域

$$U(s) = RI(s)$$

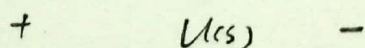


$$I(s) = \frac{1}{R} U(s)$$

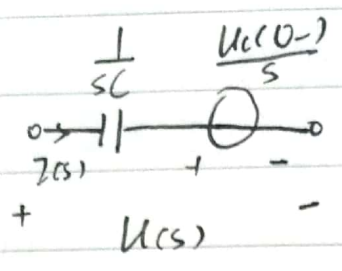
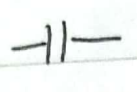


$$U(s) = sL I(s) - Li_L(0^-)$$

$$I(s) = \frac{1}{sL} U(s) + \frac{i_L(0^-)}{s}$$

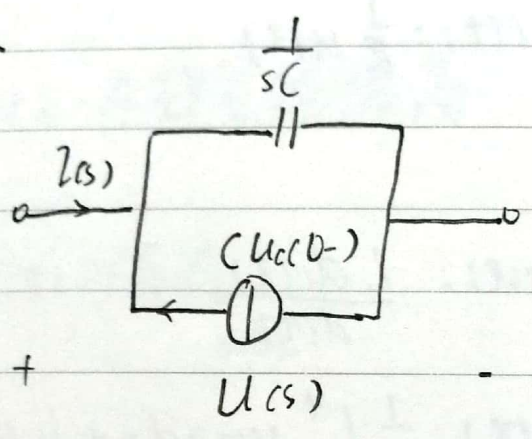


串联



$$U(s) = \frac{1}{sC} I(s) + \frac{U_C(0-)}{s}$$

并联

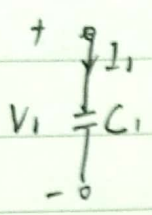


$$I(s) = s(U(s) - C U_C(0-))$$

拉扎维 chapter 6 频响

1. 电容阻抗 $Z_C = \frac{1}{j\omega C}$

令 $s = j\omega$, $Z_C = \frac{1}{sC}$



$I_1 = sC_1 V_1$
 $V_1 = \frac{I_1}{sC_1}$

2. 零极点 对电路的影响

传输函数 $H(s) = \frac{V_{out}(s)}{V_{in}(s)} = \frac{V_{out}(j\omega)}{V_{in}(j\omega)}$

幅值: $= K \frac{\prod_{i=1}^m (s - z_i)}{\prod_{j=1}^n (s - p_j)}$

~~根据波特图~~
根据波特图, 传输函数的幅值 (增益幅值) 的斜率, 当 ω 经过一个零点频率时以 20dB/dec 上升, 当 ω 经过一个极点频率时以 20dB/dec 下降.

~~电路传输函数的通解可解法~~

~~$A_v(s) = \frac{V_{out}(s)}{V_{in}(s)} = K \frac{1}{(1 + \frac{s}{\omega_{p1}}) (1 + \frac{s}{\omega_{p2}}) \dots (1 + \frac{s}{\omega_{pn}})}$~~

一般而言, 零点用于增强增益(幅度及相位), 极点用于减少增益(幅度及相位)。电路中一般零点、极点是电荷函数($\frac{1}{s}$)的函数

当(变大时, 对极点而言, 会向原点方向变化造成增益减小加快(幅度及相位))

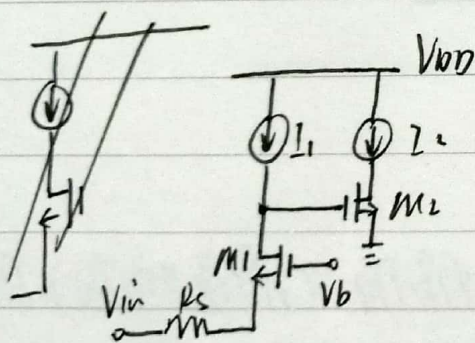
3. 求零极点的方法.

(1) 求系统传输函数

(2) 极点与零点的交联 (多为电荷, 不很精确但快速、直观)

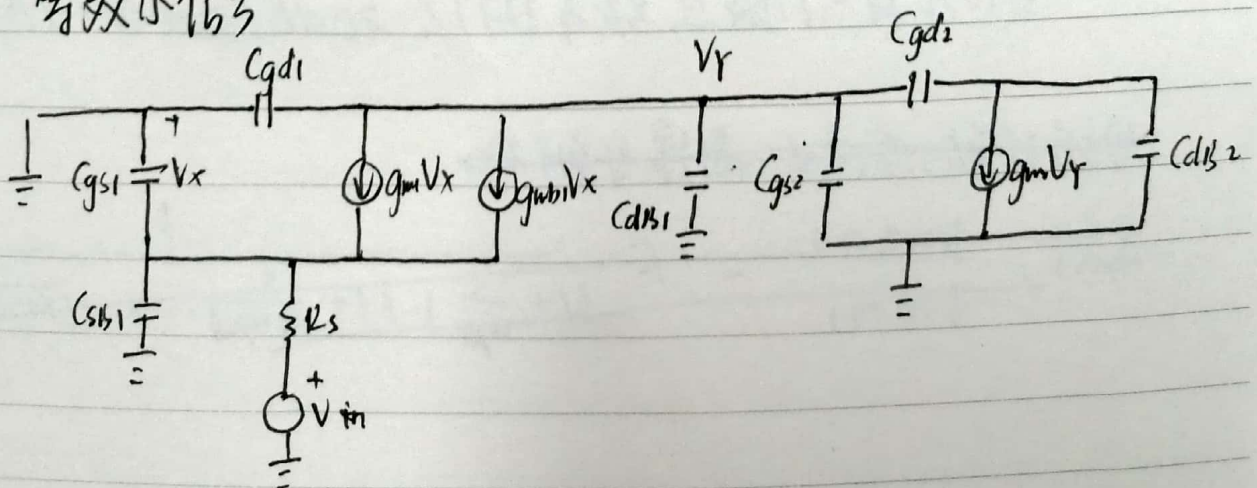
求系统传输函数.

研 课题 6.7

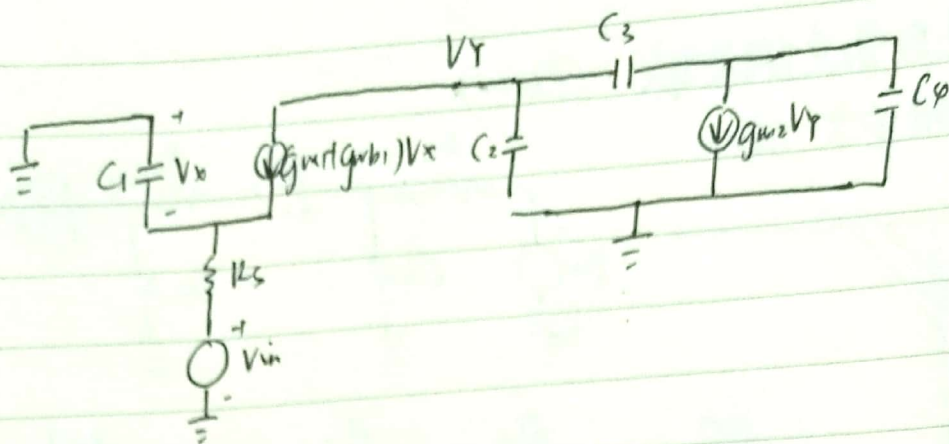


~~等效小信号~~

等效小信号



简化



$$C_1 = C_{gs1} + C_{gs1}$$

$$C_2 = C_{gs2} + C_{db1} + C_{gd1}$$

$$C_3 = C_{gd2}$$

$$C_4 = C_{db2}$$

$$\text{KCL @ } V_{out}: s(C_3(V_Y - V_{out})) = g_{m2}V_Y + s(C_4 V_{out})$$

$$\Rightarrow \frac{V_{out}}{V_Y} = \frac{-g_{m2} + sC_3}{s(C_3 + C_4)}$$

$$\text{KCL @ } V_Y: (g_{m1} + g_{mb1})V_x + sC_2 V_Y + sC_3(V_Y - V_{out}) = 0$$

$$(g_{m1} + g_{mb1})V_x = -V_Y \left(sC_2 + \frac{s^2 C_3 (C_4 + sC_3 g_{m2})}{s(C_3 + C_4)} \right)$$

$$\frac{V_Y}{V_x} = - \frac{g_{m1} + g_{mb1}}{s(C_2(C_3 + C_4) + C_3 C_4 + C_3 g_{m2}) / (C_3 + C_4)}$$

$$\text{KCL @ } V_x: \frac{V_{in} + V_x}{R_s} + sC_1 V_x + (g_{m1} + g_{mb1})V_x = 0$$

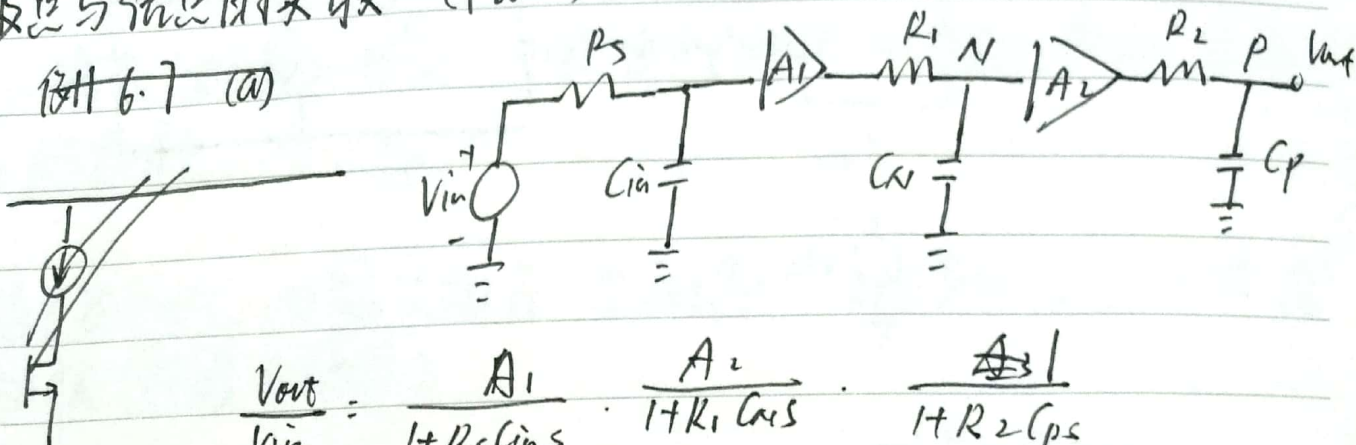
$$\frac{V_x}{V_{in}} = - \frac{1}{sC_1 R_s + [1 + (g_{m1} + g_{mb1})R_s]}$$

$$\frac{V_{out}}{V_{in}} = \frac{V_{out}}{V_Y} \cdot \frac{V_Y}{V_x} \cdot \frac{V_x}{V_{in}} = - \frac{K}{s(1 + \frac{s}{\omega_{p1}})(1 + \frac{s}{\omega_{p2}})(1 + \frac{s}{\omega_{p3}})}$$

$$\omega_{p0} = 0 \quad \omega_{p1} = \frac{-C_3 g_{m2}}{C_2 C_3 + C_2 C_4 + C_3 C_4} \quad \omega_{p2} = \frac{-[1 + (g_{m1} + g_{mb1})R_s]}{C_1 R_s}$$

极点与零点的关系 (P162)

例 6.7 (a)



$$\frac{V_{out}}{V_{in}} = \frac{A_1}{1 + R_s C_{in} s} \cdot \frac{A_2}{1 + R_1 C_n s} \cdot \frac{A_3}{1 + R_2 C_p s}$$

这是估算极点的一种直观的方法

把从结点到地“看到的”等效电容与等效电阻相乘，就得到了时间常数，也就得到了一个极点的频率。

~~米勒效应~~

米勒效应为此方法提供了方便（分裂结电容）

4. 常见电路结构零极点分析

- 共源 CS
- CG
- CD
- cascode
- 差分放大
- 五管 OTA