

第5章 : 周波数応答

5.2 ベクトル軌跡

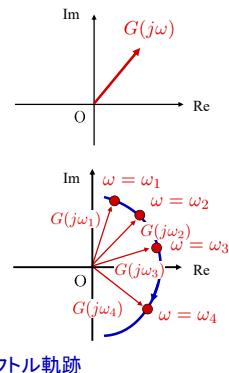
キーワード : ベクトル軌跡

学習目標 : ベクトル軌跡による表示ができるようになる。

5. 周波数応答 5.2 ベクトル軌跡

周波数 ω を一つ定めると,
 $G(j\omega)$ はある複素平面上の
ベクトルとして表せる。

ω を $0 \sim +\infty$ と変化させると
 $G(j\omega)$ は軌跡を描く



2

$$\text{積分系 } G(s) = \frac{1}{s}$$

$$\text{周波数伝達関数 } G(j\omega) = \frac{1}{j\omega}$$

$$\text{ゲイン } |G(j\omega)| = \frac{1}{|j\omega|} = \frac{1}{|\omega|}$$

位相

$$\angle G(j\omega) = \angle \frac{1}{j\omega} = \angle \frac{1}{j} = \angle 1 - \angle j \\ = -\angle j = -90^\circ$$

+方向に位相を考える

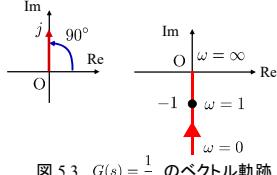


図 5.3 $G(s) = \frac{1}{s}$ のベクトル軌跡

$$\text{2重積分系 } G(s) = \frac{1}{s^2}$$

$$\text{周波数伝達関数 } G(j\omega) = \frac{1}{(j\omega)^2}$$

$$\text{ゲイン } |G(j\omega)| = \frac{1}{\omega^2}$$

$$\text{位相 } \angle G(j\omega) = \angle \frac{1}{j^2} = \angle 1 - \angle j^2 \\ = 0 - \angle(-1) = -180^\circ$$

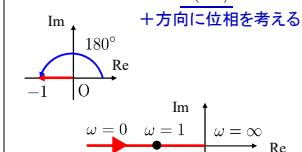


図 5.3 $G(s) = \frac{1}{s^2}$ のベクトル軌跡

積分系と位相遅れ

$$\times \frac{1}{s} : -90^\circ \text{ 回転}$$

90° 位相が遅れる

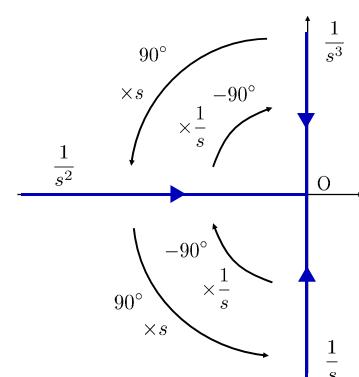
微分系と位相進み

$$\times s : 90^\circ \text{ 回転}$$

90° 位相が進む

動的システム

振幅と位相



4

$$1 \text{ 次系 } G(s) = \frac{1}{Ts+1} \quad (K=1)$$

周波数伝達関数

$$G(j\omega) = \frac{1}{1+j\omega T}$$

ゲイン

$$|G(j\omega)| = \frac{1}{|1+j\omega T|} = \frac{1}{\sqrt{1+(\omega T)^2}}$$

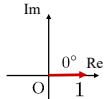
位相

$$\angle G(j\omega) = \angle \frac{1}{1+j\omega T} = \angle 1 - \angle(1+j\omega T) = -\angle(1+j\omega T)$$

$\omega T = 0$ のとき

$$|G(0)| = \frac{1}{\sqrt{1+0}} = 1$$

$$\angle G(0) = -\angle 1 = 0^\circ$$



$\omega T = 1$ のとき

$$|G(j\omega)| = \frac{1}{\sqrt{1+1}} = \frac{1}{\sqrt{2}}$$

$$\angle G(j\omega) = -\angle(1+j) = -45^\circ$$

$\omega T \approx \infty$ のとき

$$|G(j\omega)| = \frac{1}{\sqrt{1+\infty}} = 0$$

$$\angle G(j\omega) = -\angle(1+j\infty) = -90^\circ$$

出発点 $(1, 0)$
終点 -90°

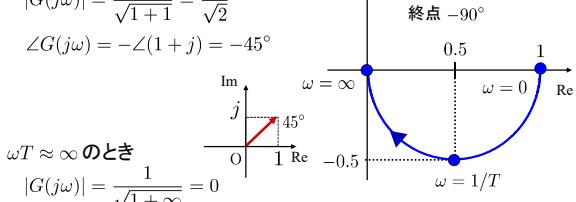
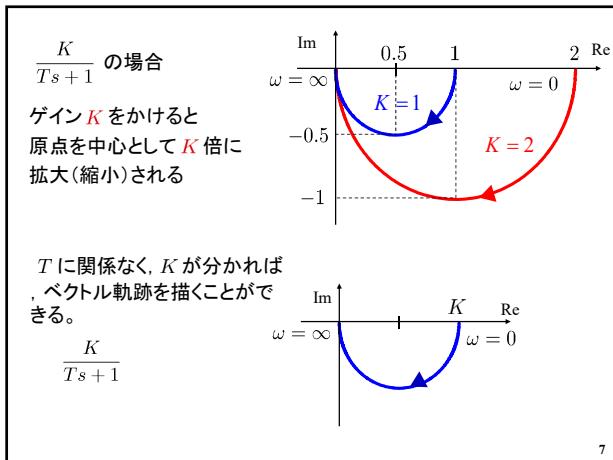


図 5.4 1次系のベクトル軌跡

$\omega T = 0$	$ G = 1$	$\angle G = 0^\circ$
$\omega T = 1$	$ G = \frac{\sqrt{2}}{2}$	$\angle G = -45^\circ$
$\omega T \approx \infty$	$ G \approx 0$	$\angle G \approx -90^\circ$

6



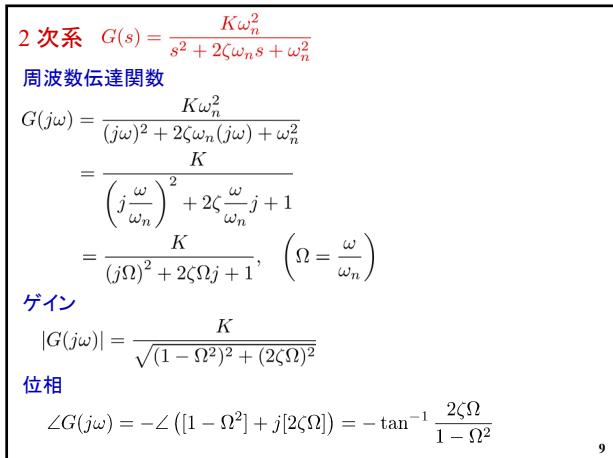
1次系が半円になる理由

$$G(j\omega) = \frac{1}{1+j\omega T} = \frac{0.5(1+j\omega T) + 0.5(1-j\omega T)}{1+j\omega T} = \frac{0.5 + 0.5 \frac{1-j\omega T}{1+j\omega T}}{1+j\omega T}$$

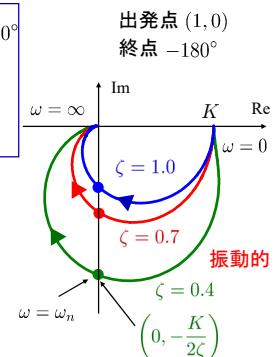
実軸の正方向
に 0.5 平行移動 $0.5 \cdot \frac{|1-j\omega T|}{|1+j\omega T|} = 0.5, \forall \omega$
半径 0.5 の
(半)円周上を動く

半径 0.5 の円周

8



$\Omega = 0$	$ G = K$	$\angle G = (-0^\circ) = 0^\circ$
$\Omega = 1$	$ G = \frac{K}{2\zeta}$	$\angle G = -90^\circ$
$\Omega \approx \infty$	$ G \approx 0$	$\angle G \approx -180^\circ$

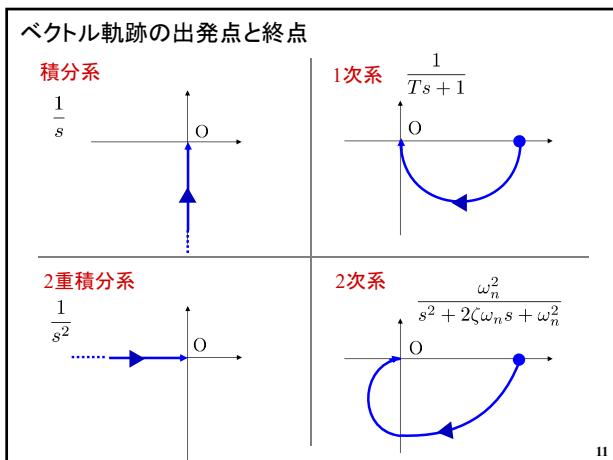


第5章 : 周波数応答

5.2 ベクトル軌跡

キーワード : ベクトル軌跡

学習目標 : ベクトル軌跡による表示ができるようになる。



12