

Bild 5-20: Ortskurven zu  $G_0 = \frac{-K_R}{1 - j\omega T}$

In der großen Mehrzahl aller Anwendungsfälle ist der aufgeschnittene Regelkreis stabil oder hat integrierendes Verhalten ( $G_0(s)$  hat einen einfachen oder mehrfachen Pol bei  $s = 0$ , alle anderen Pole liegen in der linken  $s$ -Halbebene) und die Ortskurve seines Frequenzganges ist relativ einfach zu übersehen. In diesen Fällen ist  $p = 0$  und die Zahl der Umläufe der Ortskurve von  $G_0(j\omega)$  muss null sein. Daher kann die Stabilität mit einfacheren Fassungen des Nyquist-Kriteriums geprüft werden, z. B. mit:

Wenn der aufgeschnittene Regelkreis stabil ist oder integrierendes Verhalten aufweist, dann gilt:

Wenn die Ortskurve des Frequenzganges  $G_0(j\omega)$  den Punkt  $-1$  nicht umschließt, dann ist der geschlossene Regelkreis stabil. Andernfalls ist er nicht stabil.

Bild 5-22 zeigt die Ortskurve des Frequenzganges eines aufgeschnittenen Regelkreises mit  $PID$ -Regler. Der aufgeschnittene Regelkreis erfüllt die Vorbedingungen für die Anwendung der einfacheren Fassung des Nyquist-Kriteriums. Man erkennt, dass der geschlossene Regelkreis für

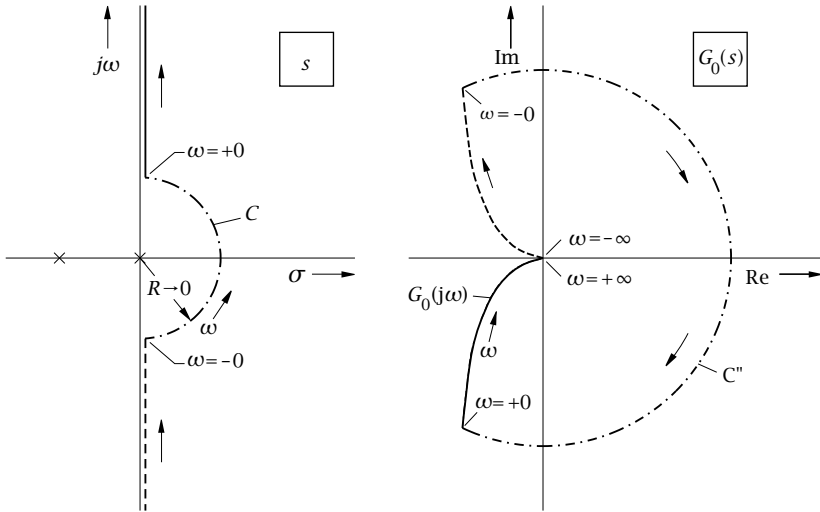


Bild 5-21:  $s$ -Ebene und  $G_0(j\omega)$  für Regelkreis mit  $IT_1$ -Glied

$K_R = 10$  instabil sein wird, weil der Punkt  $-1$  von der Ortskurve umschlossen wird. Man sieht ferner, dass für wesentlich größere und für wesentlich kleinere  $K_R$  (z. B.  $K_R > 120$  oder  $K_R < 0,15$ ) der geschlossene Regelkreis stabil ist, weil dann die Ortskurve den Punkt  $-1$  nicht umschließt.

Regelungssysteme mit Frequenzgangortskurven, die die reelle Achse mehrfach schneiden, wie die in Bild 5-22, kommen recht selten vor; eine weitere wesentliche Vereinfachung des Nyquist-Kriteriums, die solche Systeme nicht berücksichtigt, dafür aber sehr leicht anwendbar ist, erscheint daher zweckmäßig und ergibt das „Vereinfachte Nyquist-Kriterium“:

Wenn der aufgeschnittene Regelkreis zum einen entweder stabil ist oder integrierendes Verhalten aufweist und zum anderen die Ortskurve des Frequenzganges  $G_0(j\omega)$  die reelle Achse nur so schneidet, dass beim Übergang vom dritten in den zweiten Quadranten die Frequenz zunimmt, dann gilt:

Wenn die Ortskurve des Frequenzganges  $G_0(j\omega)$  die reelle