

一，选择题（非答题顺序）

- 1，波特图穿越频率性质
- 2，线性系统的时域分析：用劳斯判据判断系统的稳定性
- 3，线性系统的时域分析：求静态误差系数
- 4，校正装置判定
- 5，最小拍系统
- 6，零阶保持器

二，简答题

- 1，简述控制系统的校正方法
- 2，证明：系统可控性与系统极点可任意配置是等价命题
- 3，求系统的脉冲传递函数

三，计算题

- 1，一道根轨迹的题，两问，和 03 年的根轨迹题很相似
- 2，时域分析：求静态误差系数（2 个）
- 3，用描述函数法判断系统是否自振
- 4，乃奎斯特曲线判断系统是否稳定
- 5，设计无波纹的最小拍系统，并绘出波形图。
- 6，线性系统的状态空间分析：1)，判断可观可控 2) 配置零极点 3)