

南京航空航天大学

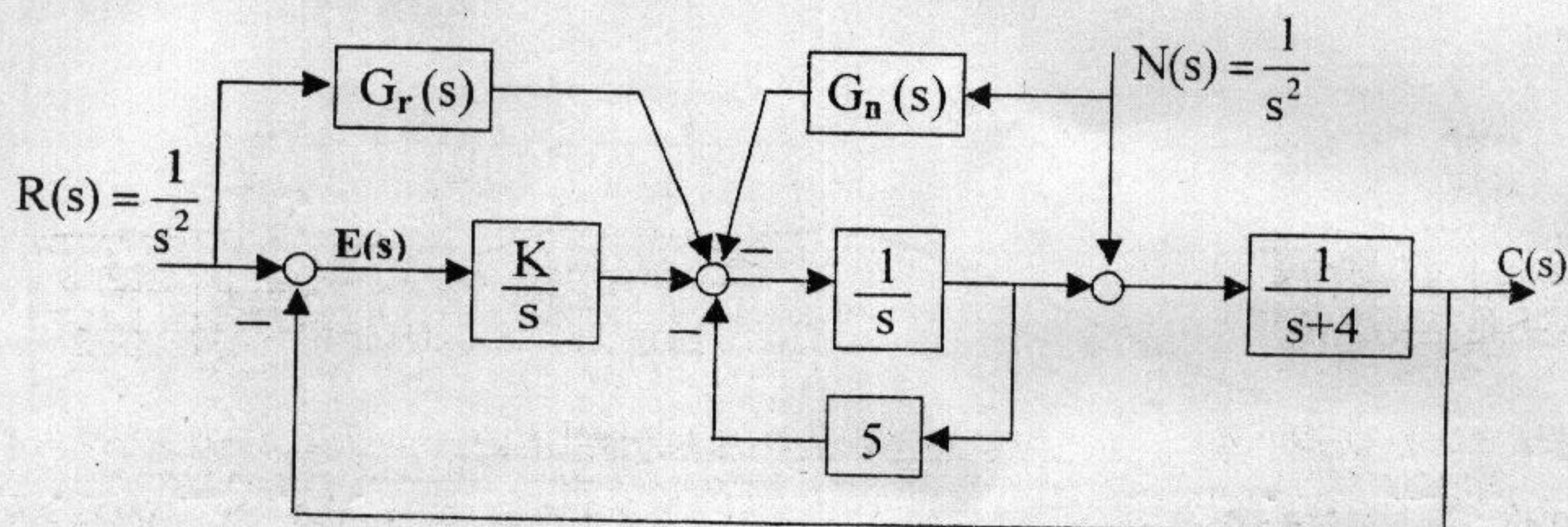
## 二〇〇五年硕士研究生入学考试试题

考试科目: 自动控制原理

说明: 答案一律写在答题纸上, 写在试卷上无效

一、(20 分) 某系统结构如图一所示

1. 试判断系统稳定的  $K$  值范围;
2. 试设计  $G_r(s)$ , 使系统在输入  $r(t)=t$  单独作用下无稳态误差;
3. 试设计  $G_n(s)$ , 使系统在扰动  $n(t)=t$  单独作用下无稳态误差。



图一

二、(15 分) 设系统闭环传递函数为  $\Phi(s) = \frac{1}{s+2}$ , 试求选取误差带  $\Delta=0.05$  时的调节时间  $t_s$ ; 若给系统增加一个零点, 使  $\Phi(s) = \frac{s+a}{s+2}$  ( $a > 0, a \neq 2$ ), 试求系统在单位阶跃输入下的初值和终值, 并证明此时的  $t_s$  不变。

三、(15 分) 我们知道, 若二阶系统闭环传递函数为  $\Phi(s) = \frac{1}{(s+1)^2}$ , 则调节时间  $t_s=4.75s$ 。若将其中一个极点向左移动 (假设移到 -2), 使  $\Phi(s) = \frac{2}{(s+1)(s+2)}$ , 试问  $t_s$  是增大还是减小? (不说明理由不得分) 试求出此时的  $t_s$ 。

四、(15 分) 设正反馈系统的开环传递函数为

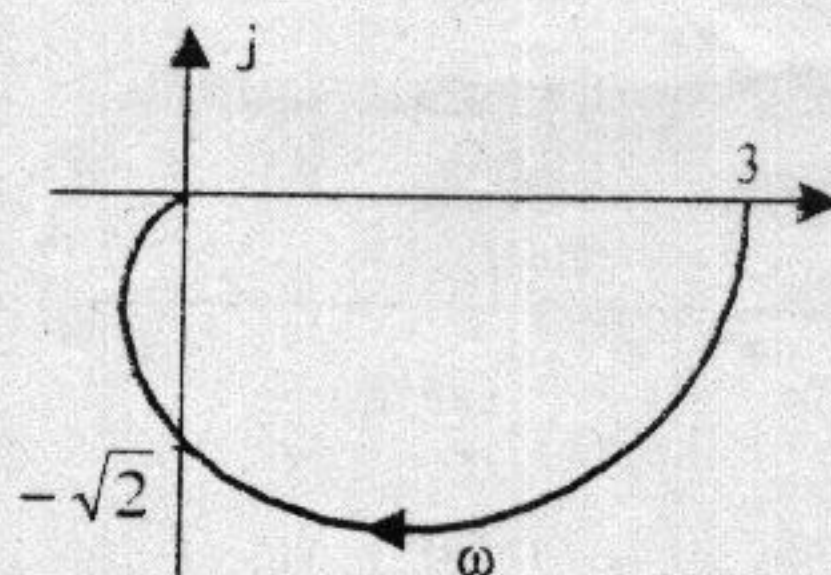
$$G(s) = \frac{k^*(s+1)}{s^2 + 4s + 5}$$

试绘制  $k^*$  从  $0 \rightarrow +\infty$  时的闭环根轨迹图, 并由此确定使系统稳定的  $k^*$  范围。(要求出分离点的坐标)

五、(20 分) 某单位反馈系统的开环幅相曲线如图二所示, 且  $G(j\sqrt{2}) = -j\sqrt{2}$

1. 当输入  $r(t)=1(t)$  时, 求输出量  $c(t)$  的最大值及稳态误差  $e_{ss}$ ;
2. 当输入  $r(t)=5\sin 2t$  时, 求系统的稳态误差  $e_{ss}(t)$ 。

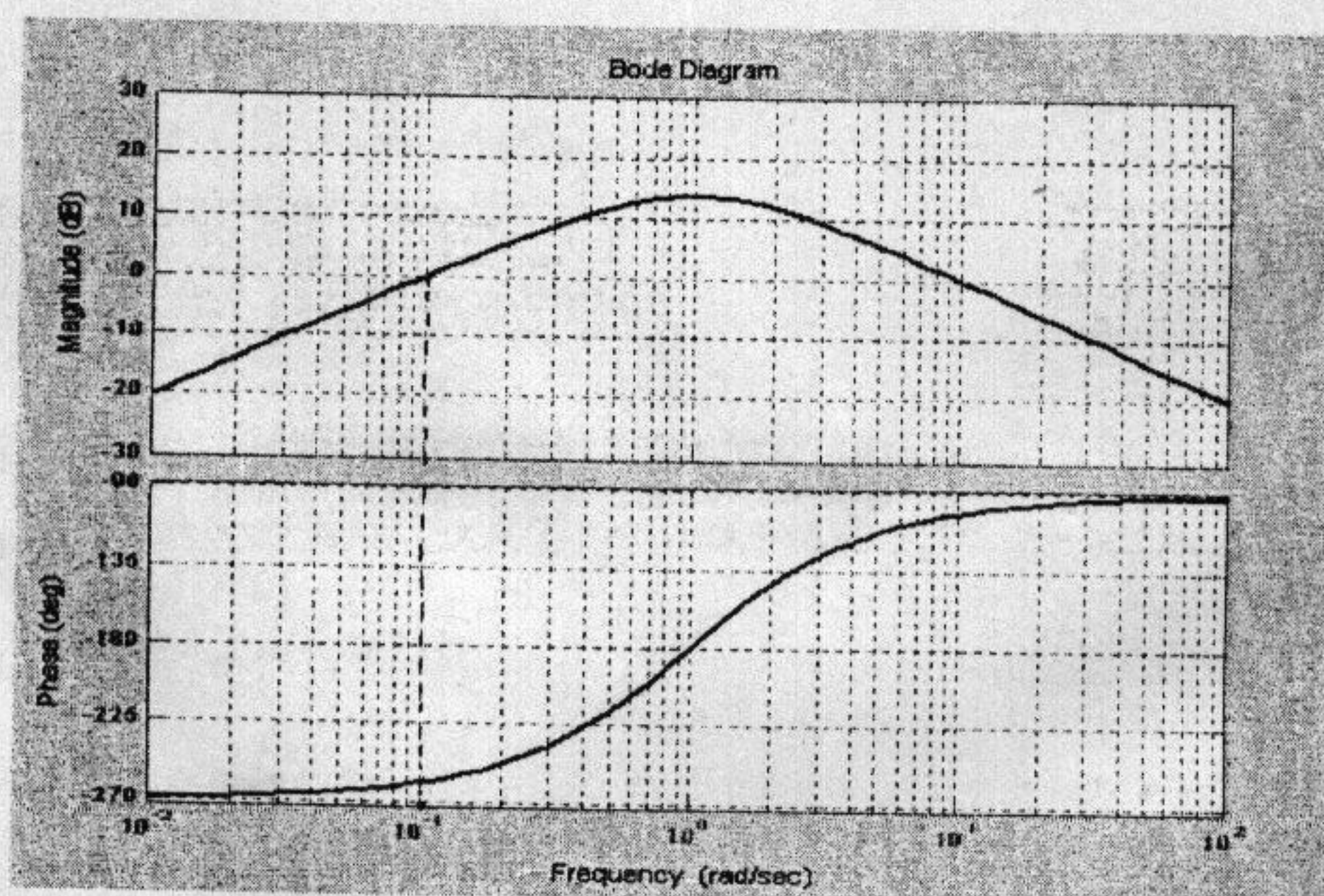




图二

六、(20 分) 已知非最小相角系统的开环 Bode 图如图三所示, 开环增益  $K > 0$

1. 确定开环传递函数  $G(s)$ ;
2. 用奈氏判据确定使系统稳定的  $K$  值范围。



图三

七、(15 分) 设单位反馈系统的开环传递函数为

$$G(s) = \frac{5}{s(0.2s + 1)(s + 1)}$$

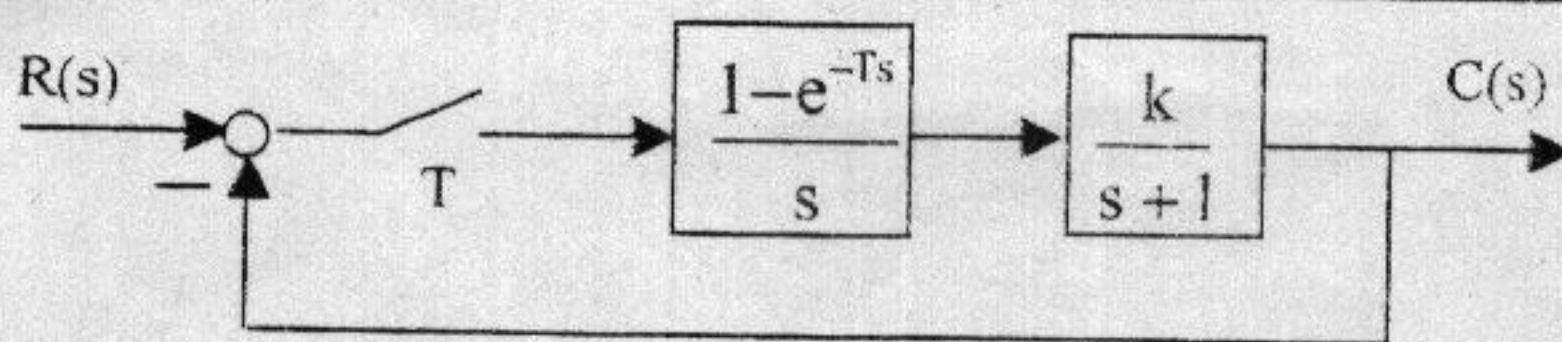
试设计串联校正网络使校正后的系统截止频率  $\omega_c \approx 0.7 \text{ rad/s}$ , 相角裕度  $\gamma \geq 40^\circ$ 。

八、(15 分) 闭环采样系统结构图如图四所示, 采样周期  $T=1$  秒,  $k > 0$

1. 求使系统稳定的  $k$  值范围;
2. 当  $k=1$  时, 求系统在单位阶跃输入下的输出响应和稳态输出值。

(提示:  $Z\left[\frac{1}{s+a}\right] = \frac{z}{z - e^{-aT}}$ ;  $Z^{-1}\left[\frac{z}{z-a}\right] = a^n$ )

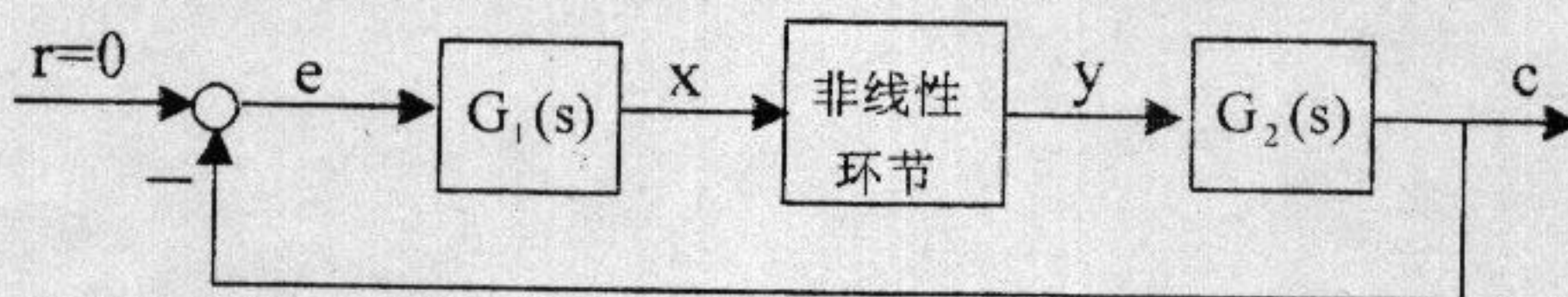




图四

以下两题中任选一题:

九、(15 分) 已知非线性系统结构图如图五所示, 描述该系统的动态方程组如下:



图五

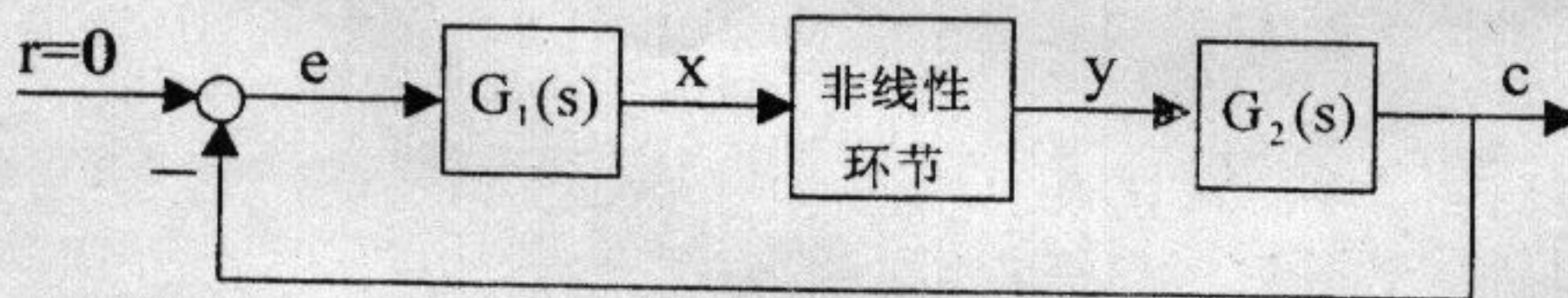
$$e(t) = r(t) - c(t) \quad \frac{dx(t)}{dt} + x(t) = e(t) \quad y(t) = \begin{cases} 1 & x > 0 \\ -1 & x < 0 \end{cases}$$

$$\frac{d^2c(t)}{dt^2} + 4 \frac{dc(t)}{dt} = ky(t) \quad (k > 0)$$

1. 求出  $G_1(s)$ 、 $G_2(s)$ , 画出非线性环节的输入输出静特性关系曲线;
2. 用描述函数法研究系统的稳定性, 若有自振, 试求出自振参数。

$$(\text{提示: 非线性环节 } y(t) = \begin{cases} 1 & x > 0 \\ -1 & x < 0 \end{cases}, \text{ 其描述函数为: } N(A) = \frac{4}{\pi A})$$

九、(15 分) 已知非线性系统结构图如图五所示, 描述该系统的动态方程组如下:



图五

$$e(t) = r(t) - c(t) \quad x(t) = e(t) \quad y(t) = \begin{cases} 1 & x > 0 \\ -1 & x < 0 \end{cases}$$

$$\frac{d^2c(t)}{dt^2} + 4 \frac{dc(t)}{dt} = ky(t) \quad (k > 0)$$

1. 求出  $G_1(s)$ 、 $G_2(s)$ , 画出非线性环节的输入输出静特性关系曲线;
2. 求出  $e-\dot{e}$  平面上的等倾线方程、开关线方程;
3. 请说出相轨迹的 2 个特点。