

南京航空航天大学

二〇〇九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、问答题(本题共 24 分, 每小题 6 分)

1、已知某系统闭环传递函数为 $\Phi(s) = \frac{200(s+10)}{(s+9.9)(25s^2+50s+100)(s+100)}$, 试估算系统单位阶跃响应的调节时间 ($\Delta = 5\%$)。

2、某单位负反馈系统, 其开环传递函数为 $G(s) = \frac{10}{s(s+2)}$, 当输入 $r(t) = 3\sin 5t$ 时, 试求该系统的稳态输出。

3、某系统的特征方程如下, $s^5 + 3s^4 + 3s^3 + 9s^2 - 4s - 12 = 0$, 请用劳斯判据判断系统的稳定性, 并求出系统所有的特征根。

4、已知系统的状态方程为 $\dot{x} = \begin{bmatrix} -a & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} x + \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} u$ (a 为实数), 试用李雅普诺夫第二方法判断系统的稳定性, 并说明物理意义。

二、已知系统的结构图如图 1 所示。

1. 求输入 $R(s)$ 和扰动 $N(s)$ 同时作用下的系统输出 $Y(s)$;
2. 若使系统输出完全不受扰动的影响, 求 $G_1, G_2, G_3, G_4, H_1, H_2$ 应满足的关系。(15 分)

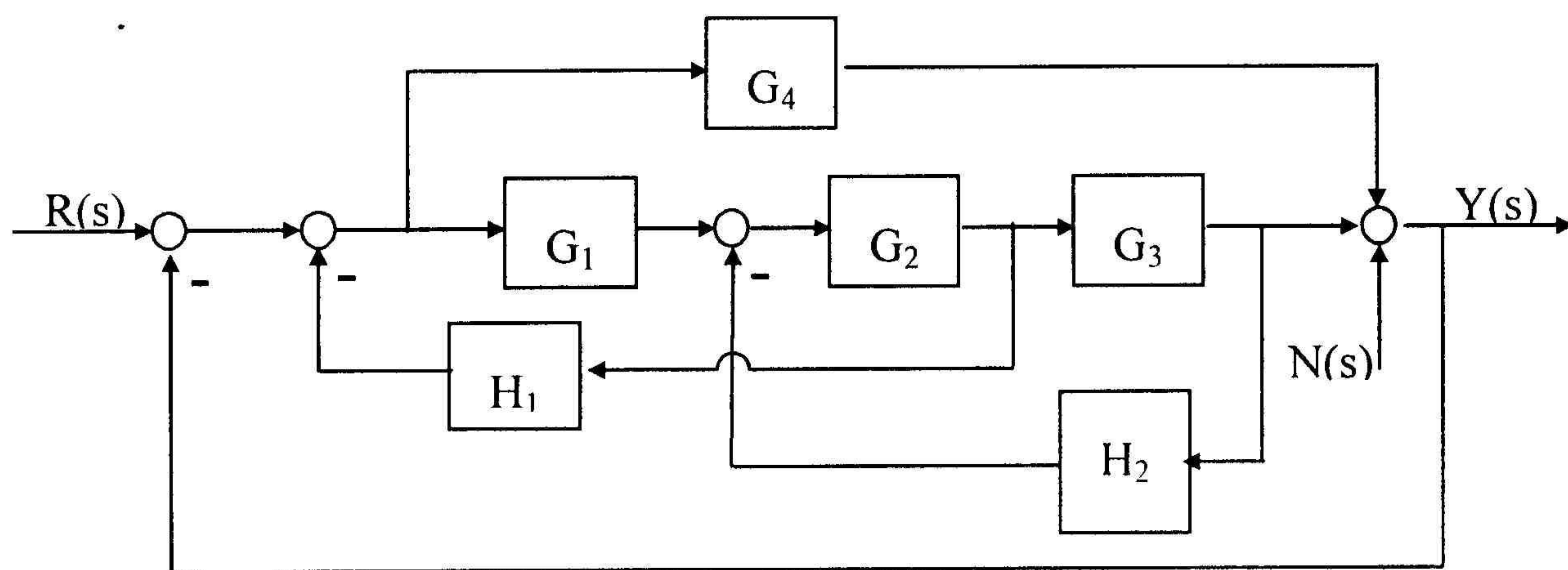


图 1

三、已知系统结构图如图 2(a) 所示，其中 $G(s)$ 为无零点的二阶环节。当 $G_c(s)=0$ 时，系统单位阶跃响应如图 2(b) 所示。

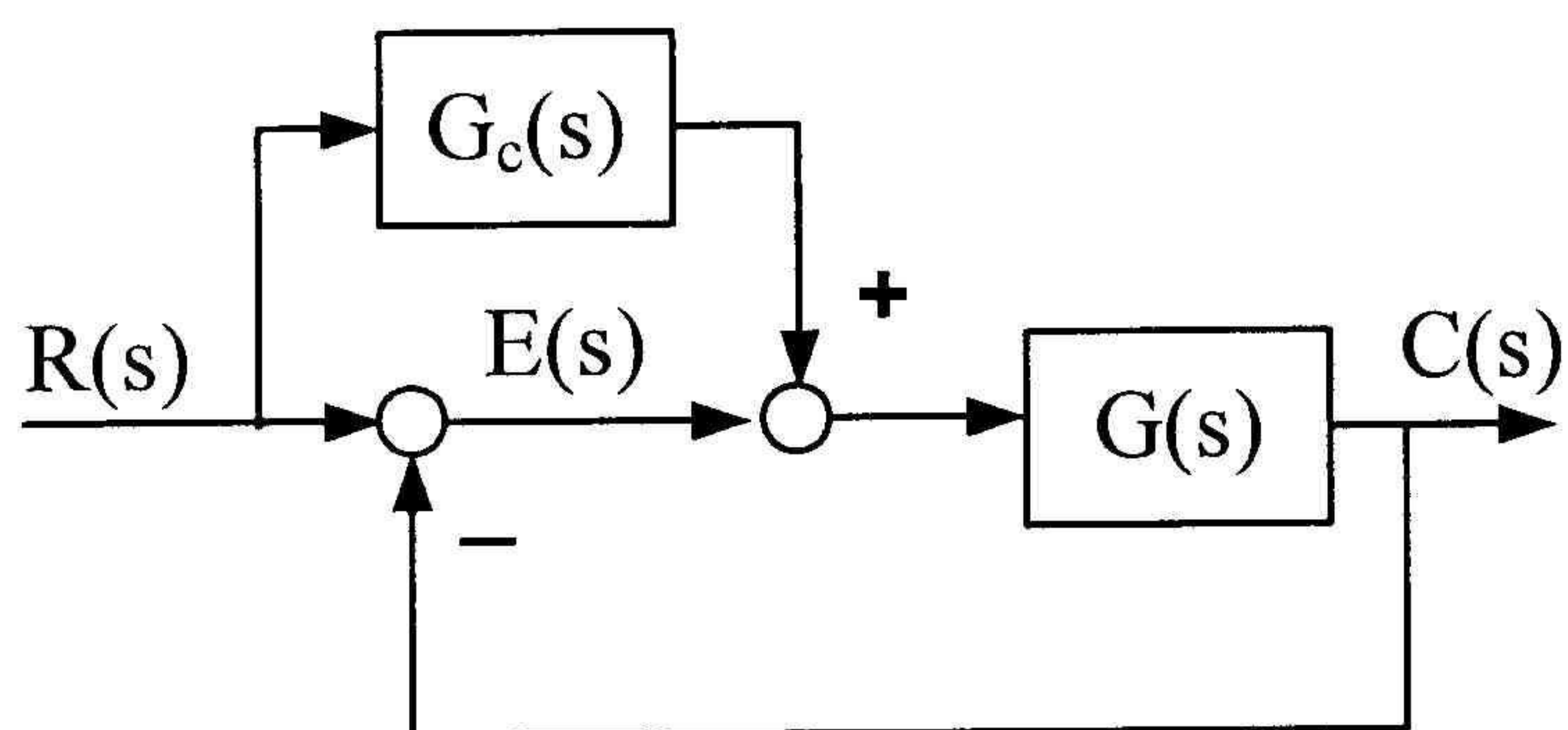


图 2(a)

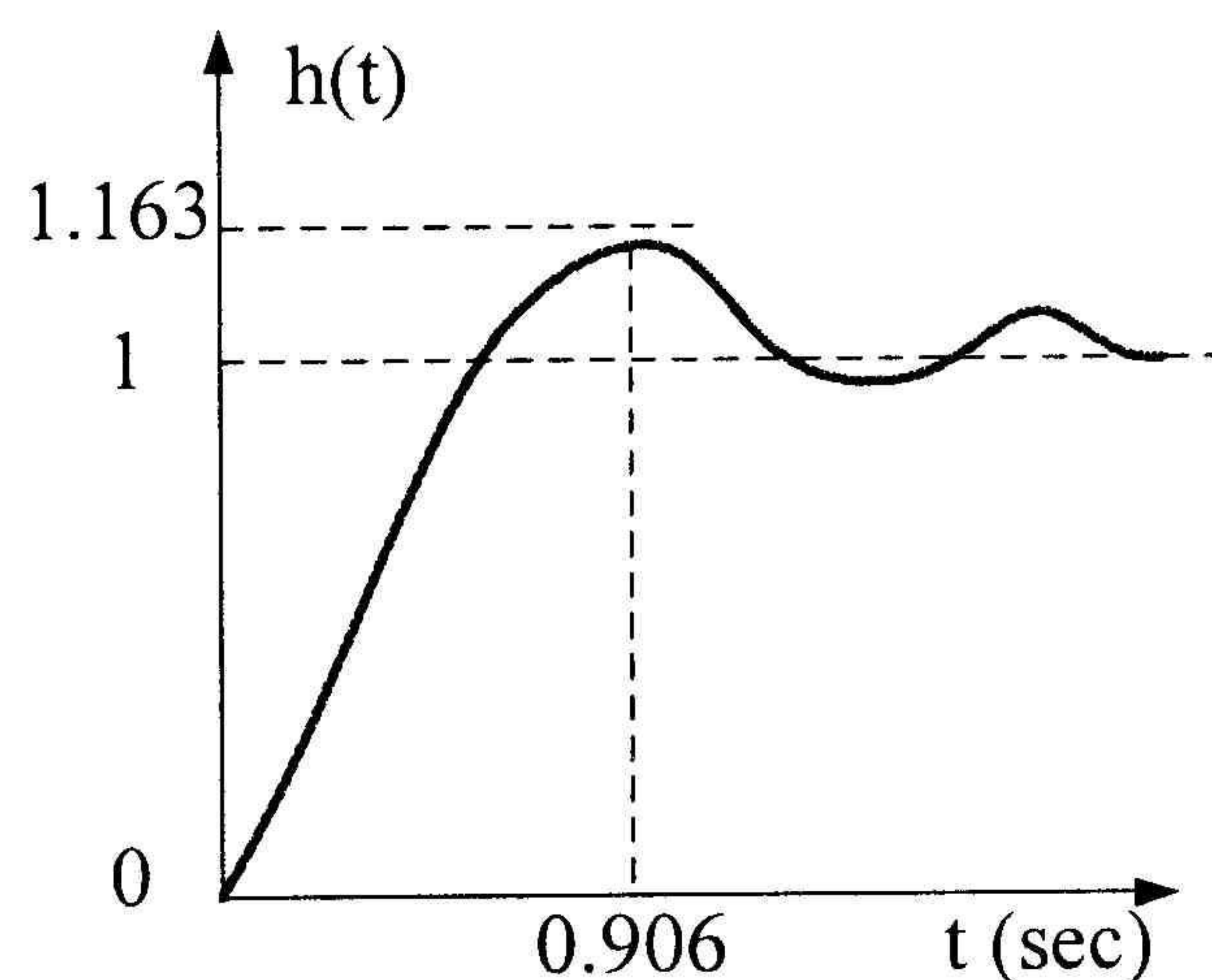


图 2(b)

1. 求 $G(s)$ 的表达式。

2. 若 $G_c(s) = \frac{as^2 + bs}{1+s}$ ，在输入 $r(t) = \frac{1}{2}t^2$ 时，稳态误差为零，试确定 a 、 b 。(15 分)

四、某正反馈系统的结构图如图 3 所示，试求：

1. 绘制参数 a 从 $0 \rightarrow +\infty$ 变化的根轨迹。

2. 当系统稳定情况下，求阻尼比最小时的闭环传递函数。(15 分)

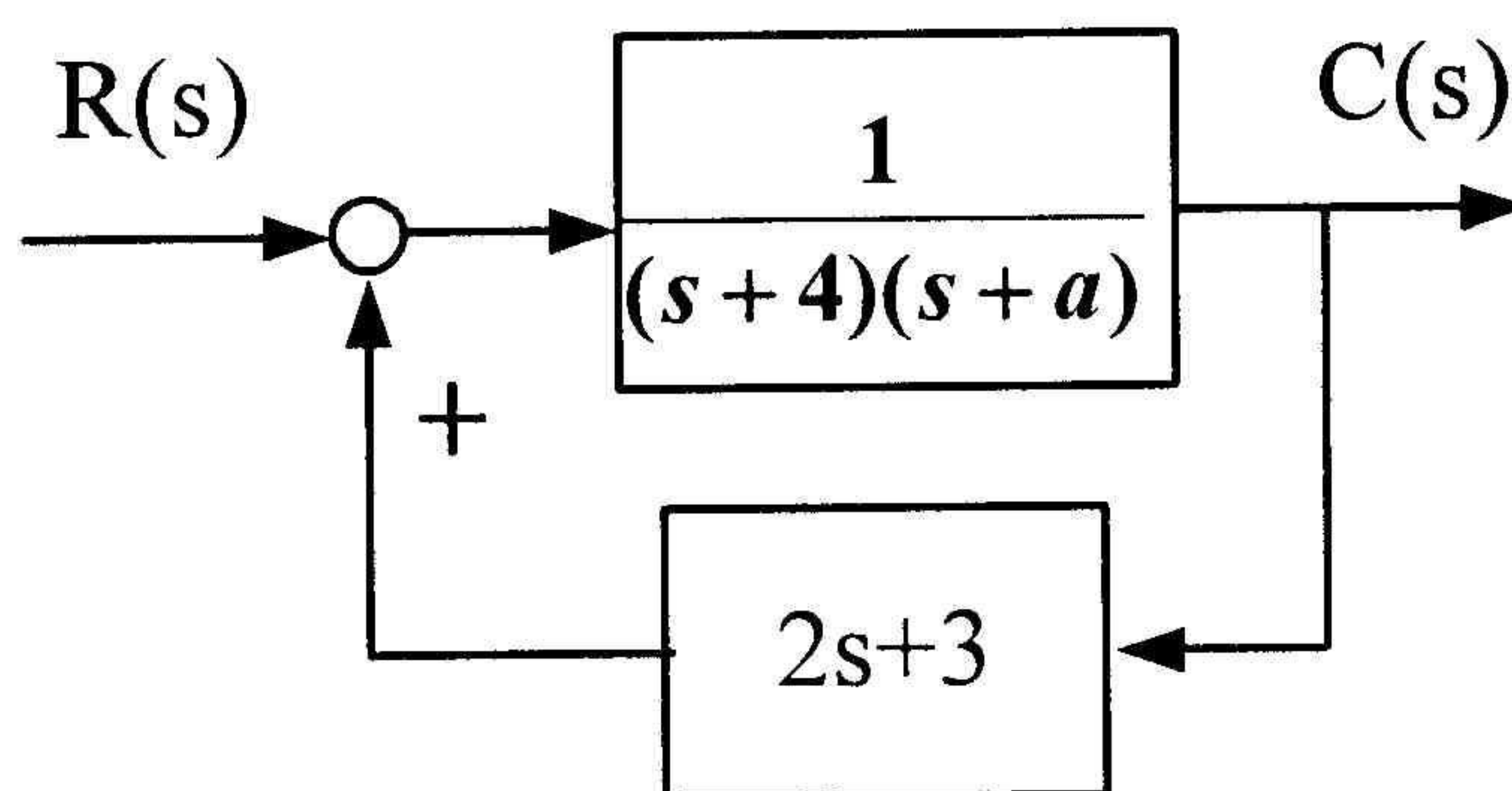


图 3

五、已知某最小相位系统的结构图如图 4(a) 所示。其中， $\alpha > 0$ ，前向通路 $G(s)$ 的对数幅频特性曲线如图 4(b) 所示。

1. 求 $G(s)$ 的表达式。

2. 用奈氏稳定判据分析使闭环系统稳定的 α 取值范围。

3. 若 $\alpha = 0.2$ 时，求系统相角裕度 γ 。(18 分)

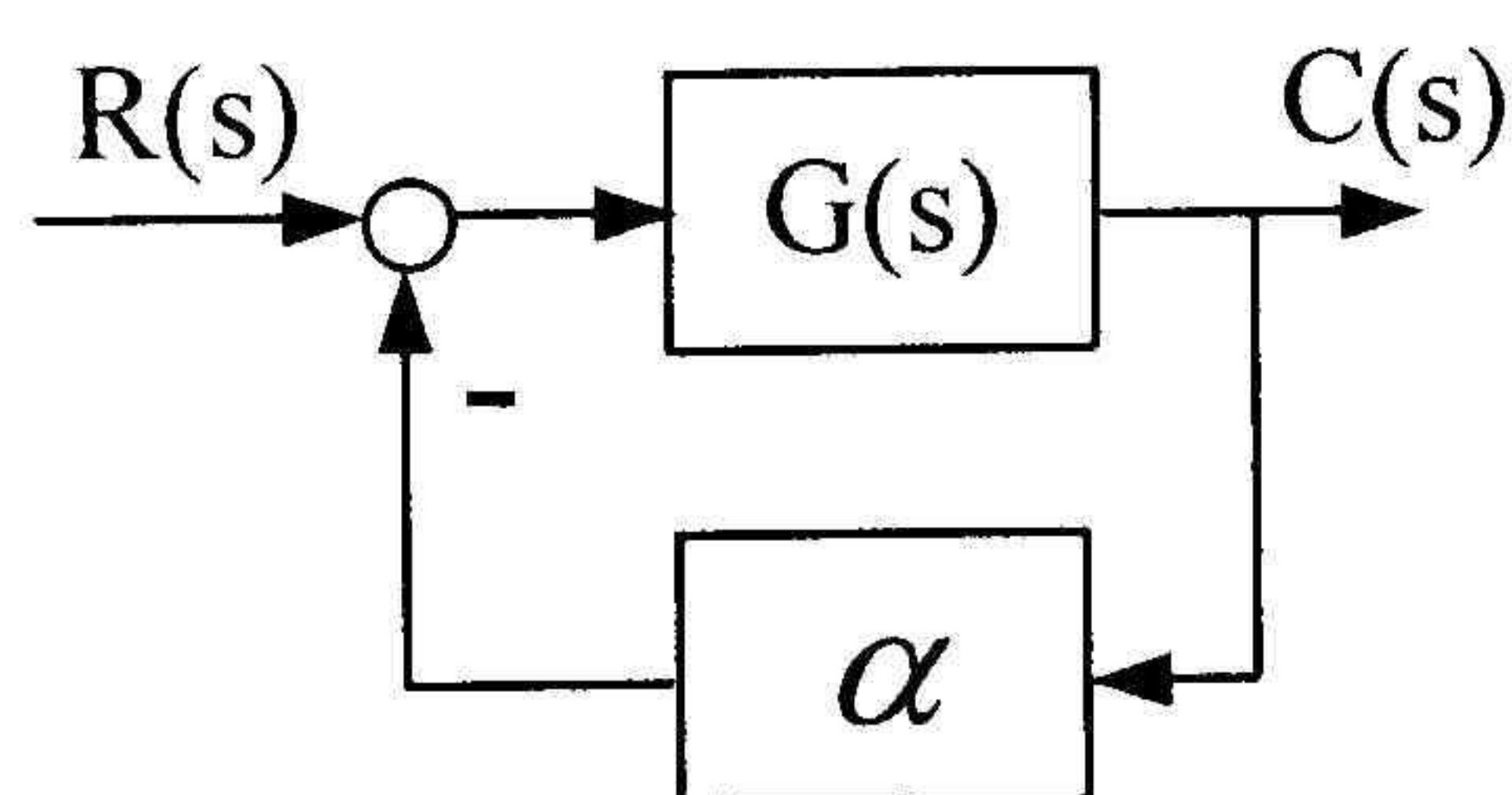


图 4(a)

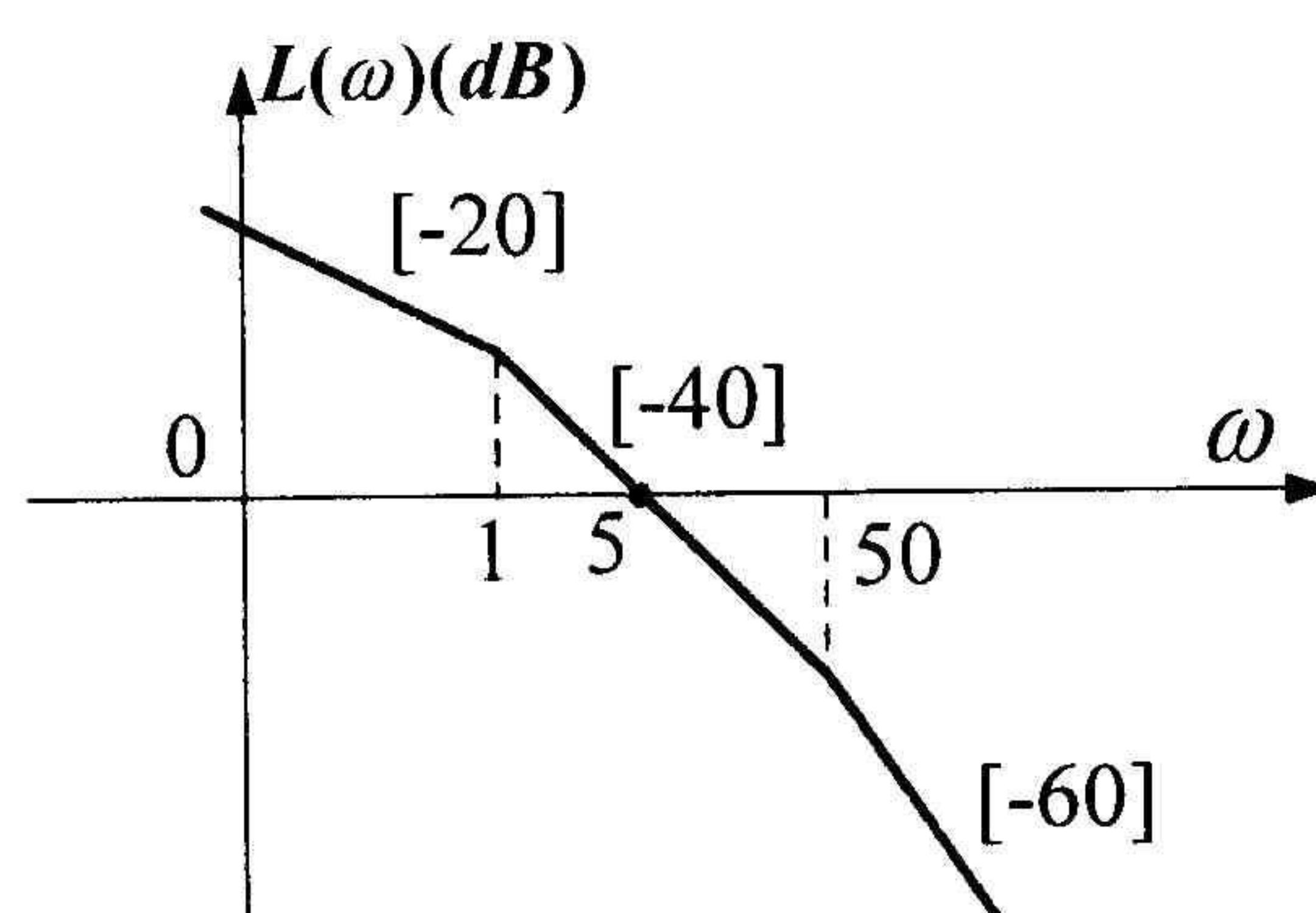


图 4(b)

六、系统结构图如图 5 所示，已知 $K=10$, $T=0.1$ 时，截止频率 $\omega_c = 5$ 。若要求 ω_c 不变，如何改变 K 和 T 才能使系统相角裕度提高 45° ？（13 分）

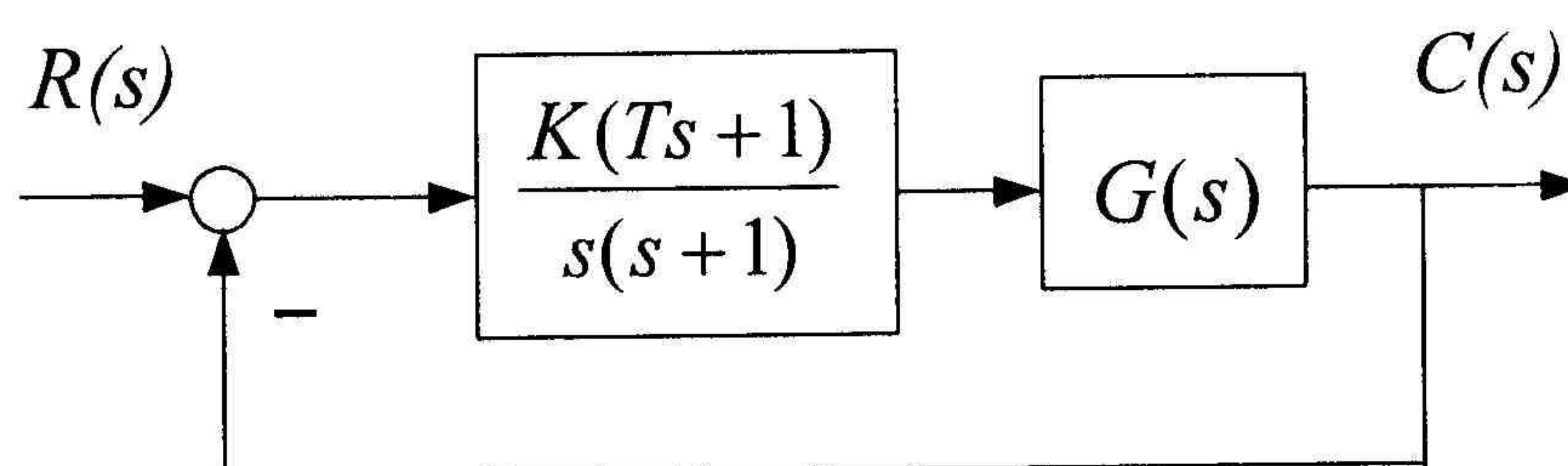


图 5

七、某离散系统的结构图如图 6 所示，

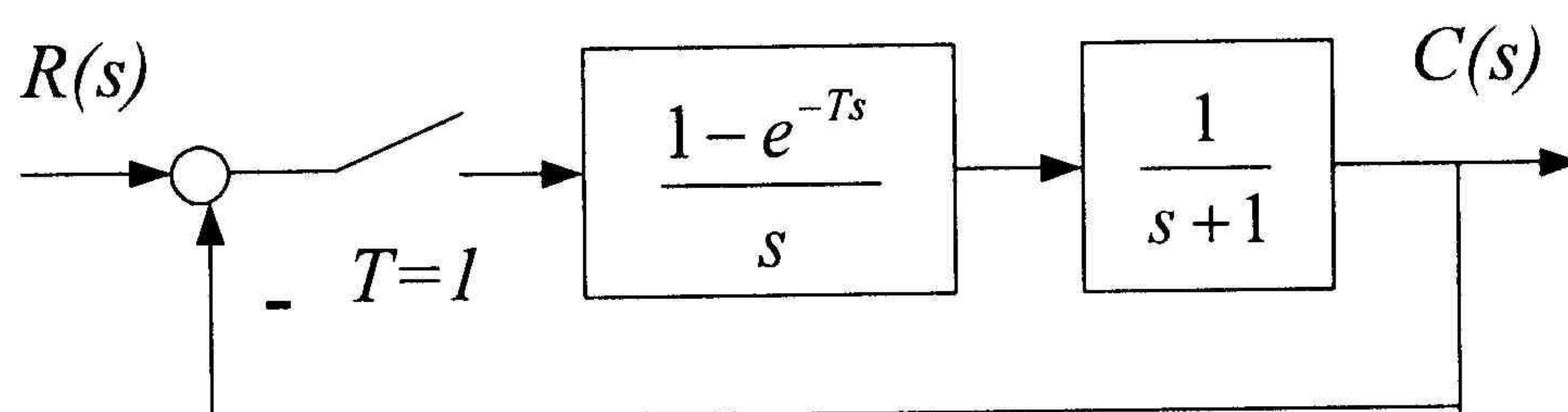


图 6

1. 判断该系统的闭环稳定性；
2. 若 $r(t) = 1(t)$ ，求 $c(2)$ 、 $c(\infty)$ 的数值。（15 分）

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

八、某非线性系统如图 7 所示，已知非线性环节描述函数为 $N(A) = \frac{A+2}{3A+1}$ ，

1. 分析参数 K 对系统自由运动的影响；
2. 若能产生自激振荡，试求使系统输出 $c(t)$ 处振幅为 1 时的自激振荡频率 ω 和参数 K 的值。（15 分）

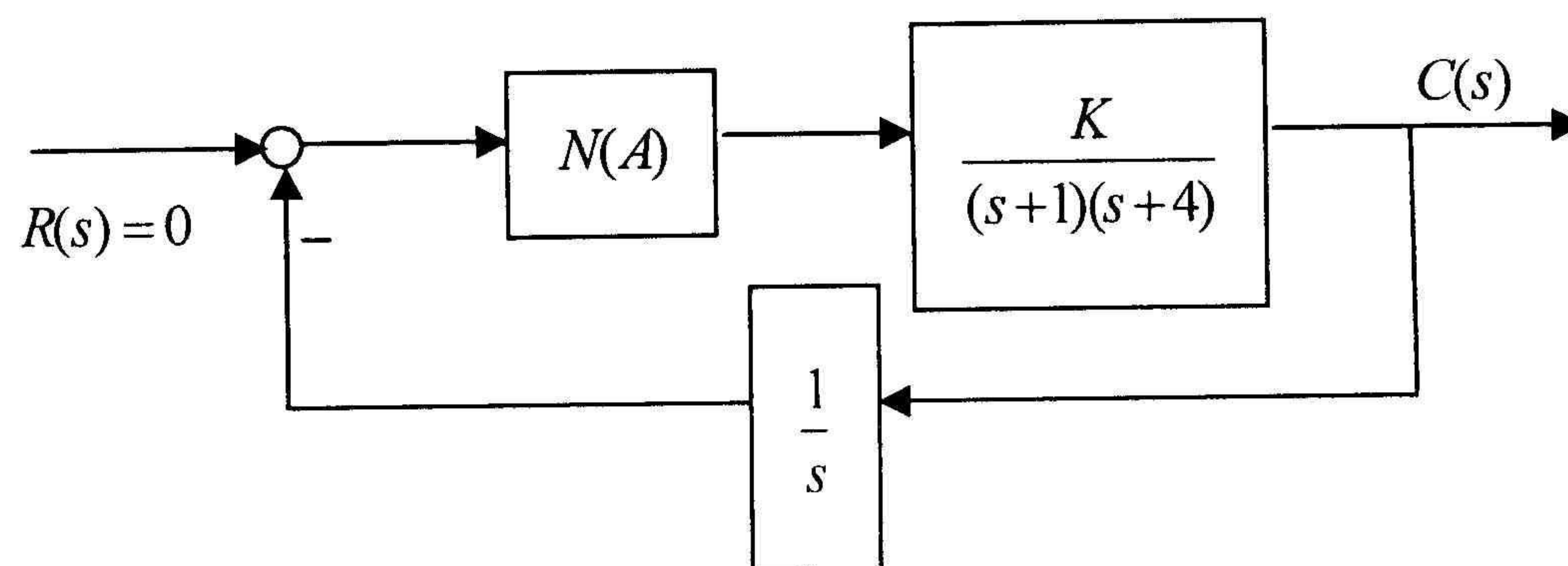


图 7

九、已知系统动态方程

$$\dot{x} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & -25 \end{bmatrix} x + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} u,$$

$$y = \begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix} x$$

1. 判断系统的能控性和能观性;
2. 设计状态反馈控制律 $u = r - k_1 x_1 - k_2 x_2$ (如图 8 所示), 将系统的闭环极点配置在 $-1 \pm j$;
3. 令 $k_1 = 2500$, 画出闭环系统特征根随 k_2 从 0 变化到 ∞ 时的根轨迹, 并求出使闭环系统响应具有最小超调最短调节时间的 k_2 值。(20 分)

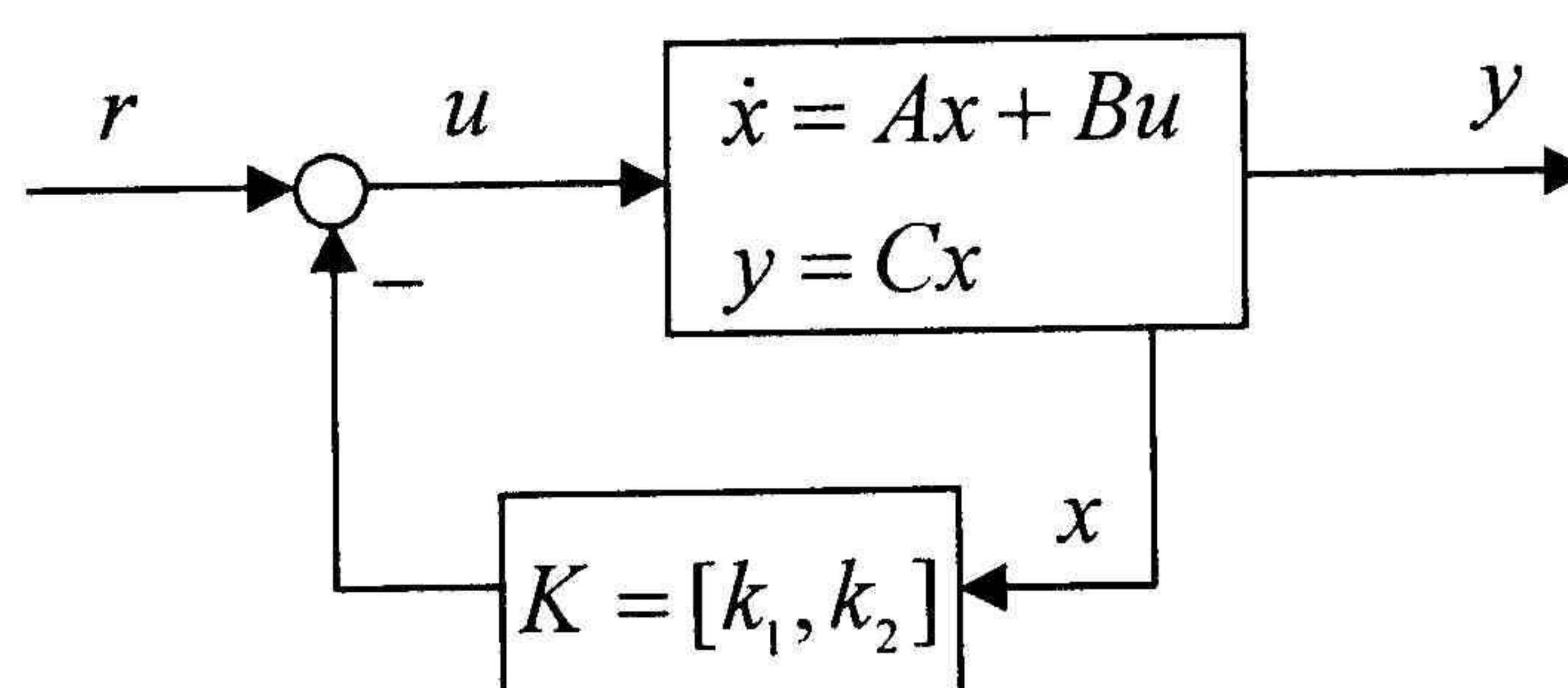


图 8