

2023 年 4 月高等教育自学考试全国统一命题考试

机械工程控制基础

(课程代码 02240)

注意事项:

1. 本试卷分为两部分,第一部分为选择题,第二部分为非选择题。
2. 应考者必须按试题顺序在答题卡(纸)指定位置上作答,答在试卷上无效。
3. 涂写部分、画图部分必须使用 2B 铅笔,书写部分必须使用黑色字迹签字笔。

第一部分 选择题

一、单项选择题:本大题共 10 小题,每小题 2 分,共 20 分。在每小题列出的备选项中只有一项是最符合题目要求的,请将其选出。

1. 若 $F(s) = \frac{4s + 1}{s^2 + s}$, 则 $\lim_{t \rightarrow \infty} f(t) =$
 - A. 1
 - B. 4
 - C. ∞
 - D. 0
2. 某环节的传递函数为 $G(s) = \frac{1}{2s + 1}$, 则该环节是
 - A. 延时环节
 - B. 比例环节
 - C. 惯性环节
 - D. 积分环节
3. 定义系统瞬态响应性能指标时采用的输入信号是
 - A. 单位脉冲函数
 - B. 单位阶跃函数
 - C. 单位正弦函数
 - D. 单位斜坡函数
4. 某系统的传递函数为 $G(s) = \frac{s + 1}{s^2(2s + 1)}$, 则该系统的型次是
 - A. 0
 - B. I
 - C. II
 - D. III
5. 一阶微分环节 $G(s) = 1 + Ts$, 当频率 $\omega = \frac{1}{T}$ 时, 则相频特性 $\angle G(j\omega)$ 为
 - A. 45°
 - B. -45°
 - C. -90°
 - D. 90°

6. 最小相位系统是指
 - A. 系统闭环传递函数的所有零极点均在 s 平面左半平面
 - B. 系统开环传递函数的所有零极点均在 s 平面左半平面
 - C. 系统闭环传递函数的所有零极点均在 s 平面右半平面
 - D. 系统开环传递函数的所有零极点均在 s 平面右半平面
7. 利用奈奎斯特稳定性判据判别系统稳定性时, $Z = P - N$ 中 P 的意义为
 - A. 闭环传递函数在 s 右半平面(不包含原点)的零点数
 - B. 闭环传递函数在 s 右半平面(不包含原点)的极点数
 - C. 开环传递函数在 s 右半平面(不包含原点)的零点数
 - D. 开环传递函数在 s 右半平面(不包含原点)的极点数
8. 设 ω_c 为幅值穿越频率, $\varphi(\omega_c)$ 为 ω_c 上的相位角, 则相位裕量为
 - A. $180^\circ - \varphi(\omega_c)$
 - B. $\varphi(\omega_c)$
 - C. $180^\circ + \varphi(\omega_c)$
 - D. $90^\circ + \varphi(\omega_c)$
9. 若已知某串联校正装置的传递函数为 $\frac{s + 4}{s + 10}$, 则它是一种
 - A. 相位滞后校正
 - B. 相位超前校正
 - C. 相位超前—滞后校正
 - D. 相位滞后—超前校正
10. PD 控制器的频率特性类似于
 - A. 相位滞后—超前校正环节
 - B. 相位滞后校正环节
 - C. 相位超前—滞后校正环节
 - D. 相位超前校正环节

第二部分 非选择题

二、填空题:本大题共 15 空,每空 2 分,共 30 分。

11. 按系统中是否存在反馈, 系统可分为开环控制系统和 _____ 控制系统。
12. 控制系统能够正常工作的首要条件是 _____。
13. 单位阶跃函数的拉氏变换 $L[1(t)] =$ _____。
14. 通过拉氏变换可以将时域的微分方程变换为复数域的 _____。
15. 线性系统最重要的特性是可以运用 _____。

16. 由串联环节所构成的系统无负载效应影响时, 其总传递函数等于各环节传递函数的 _____。

17. 在时域分析方法中, 常采用的典型输入信号有脉冲函数、_____、斜坡函数和加速度函数等。

18. 任意系统的时间响应都是由瞬态响应和 _____ 两部分组成。

19. 一阶系统的时间常数 T 的值愈小, 则系统响应 _____。

20. 以对数坐标表示的频率特性图称为 _____。

21. 积分环节的极坐标图是负虚轴, 且由负无穷远处指向 _____。

22. 系统的频宽表征的是系统响应的 _____。

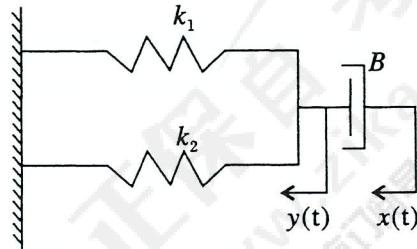
23. 串联校正中, 校正环节串联在原系统传递函数框图的 _____。

24. 相位超前校正可以 _____ 系统的响应速度。

25. 前馈校正可分为按输入校正和按 _____ 校正。

三、简答题: 本大题共 3 小题, 每小题 10 分, 共 30 分。

26. 如题26图所示机械系统, 输入为位移 $x(t)$, 输出为位移 $y(t)$, 试列写其微分方程, 并求其传递函数。



题26图

27. 已知系统闭环传递函数 $G(s) = \frac{25}{s^2 + 5s + 25}$, 当有一单位阶跃输入信号作用于系统时, 求系统的最大超调量和调整时间(误差范围 5%)。

28. 系统特征方程 $s^4 + 10s^3 + 35s^2 + 50s + 24 = 0$, 采用劳斯稳定性判据判断系统的稳定性。

四、综合题: 本大题共 1 小题, 共 20 分。

29. 单位反馈系统的开环传递函数为 $G(s) = \frac{K}{s(s+1)(0.2s+1)}$, 输入为单位斜坡函数, 求当系统的稳态误差 $e_{ss} = 0.01$ 时的 K 值。