

## 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. 幂函数  $t^n$  的拉氏变换式为
 

A. $\frac{n!}{s^n}$	B. $\frac{n!}{s^{n+1}}$	C. $\frac{n}{s^n}$	D. $\frac{n}{s^{n+1}}$
---------------------	-------------------------	--------------------	------------------------
2. 某系统传递函数  $G(s) = \frac{4}{s^2 + 2s + 4}$ , 则其无阻尼固有频率  $\omega_n$  为
 

A. 0.25	B. 0.5	C. 2	D. 4
---------	--------	------	------
3. 系统闭环传递函数为  $\frac{s+1}{s^2+1}$ , 则系统的零、极点为
 

A. 零点 $s_1 = -1$ ; 极点 $s_{2,3} = -1$	B. 零点 $s_1 = -1$ ; 极点 $s_{2,3} = \pm j$
--------------------------------------	---
4. 传递函数反映系统本身动态特性,与它有关的因素是
 

A. 输入信号	B. 输出信号
---------	---------
5. 系统的输出量对系统有控制作用的是
 

A. 开环控制系统	B. 闭环控制系统
-----------	-----------

5. 系统的输出量对系统有控制作用的是

- |                  |           |
|------------------|-----------|
| A. 开环控制系统        | B. 闭环控制系统 |
| C. 开环控制系统和闭环控制系统 | D. 以上均不是  |

6. 对于一阶系统,其系统的传递函数为  $G(s) = \frac{1}{Ts + 1}$ , 当时间常数  $T$  越小,则系统响应速度

- |       |       |       |        |
|-------|-------|-------|--------|
| A. 不变 | B. 越慢 | C. 越快 | D. 不确定 |
|-------|-------|-------|--------|

7. 下列开环传递函数属于最小相位系统的是

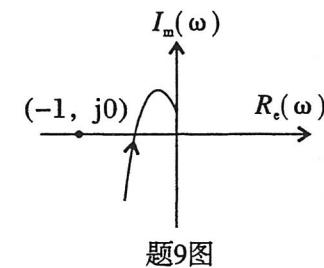
- |                      |                      |                       |                       |
|----------------------|----------------------|-----------------------|-----------------------|
| A. $\frac{s-1}{s+1}$ | B. $\frac{s+1}{s-1}$ | C. $\frac{s+1}{2s+1}$ | D. $\frac{s-1}{2s+1}$ |
|----------------------|----------------------|-----------------------|-----------------------|

8. 某系统传递函数为  $G(s) = \frac{k}{s+T}$ , 则其转角频率  $\omega_T$  是

- |                  |                  |        |         |
|------------------|------------------|--------|---------|
| A. $\frac{1}{T}$ | B. $\frac{k}{T}$ | C. $T$ | D. $kT$ |
|------------------|------------------|--------|---------|

9. 已知某最小相位系统奈奎斯特曲线如题9图所示,该系统为I型系统,则系统

- |           |
|-----------|
| A. 稳定     |
| B. 临界稳定   |
| C. 不稳定    |
| D. 稳定性不确定 |



题9图

10. 某二阶系统传递函数  $G(s) = \frac{4}{s^2 + 4s + 4}$ , 则其取误差范围2%时的调整时间  $t_s$  为

- |          |         |       |       |
|----------|---------|-------|-------|
| A. 0.25s | B. 0.5s | C. 1s | D. 2s |
|----------|---------|-------|-------|

## 第二部分 非选择题

二、填空题:本大题共10空,每空2分,共20分。

11. 在系统分类时,若按系统中是否存在反馈,可将系统分为开环控制系统和 \_\_\_\_\_ 控制系统两类。
12. 根轨迹对称于 \_\_\_\_\_。
13. 某高阶系统的主导极点为一对共轭复数,则其动态性能可由 \_\_\_\_\_ 系统的动态性能指标来估计。

14. 机械工程控制系统的基本要求通常有三个点,它们是 \_\_\_\_\_、快速性和准确性。

15. 二阶振荡系统的特征参数为无阻尼固有频率  $\omega_n$  和 \_\_\_\_\_。

16. 频率响应是指系统对 \_\_\_\_\_ 输入的稳态响应。

17. 已知某系统传递函数为  $G(s) = \frac{k}{Ts + 1}$ , 则其频率特性  $G(j\omega) = \text{_____}$ 。

18. 已知某系统开环传递函数为  $G(s) = \frac{1}{s(2s + 1)}$ , 则当  $\omega \rightarrow +\infty$  时, 其伯德图对数幅频曲线的渐近线斜率为 \_\_\_\_\_ dB/dec。

19. 稳定系统的全部特征根  $S_i$  均应在复平面的 \_\_\_\_\_ 半平面。

20. 工程上习惯采用频率法对系统进行校正, 通常的校正方法有 3 种, 即串联校正、并联校正和 \_\_\_\_\_。

三、简答题:本大题共 3 小题,每小题 10 分,共 30 分。

21. 试写出比例环节、积分环节、微分环节、惯性环节、振荡环节的传递函数标准式。

22. 前馈校正的特点是什么?

23. 系统的主要频域性能指标有哪些?

四、综合题:本大题共 2 小题,每小题 15 分,共 30 分。

24. 某单位反馈系统开环传递函数为  $G(s) = \frac{5}{s(2s + 1)}$ , 求输入为单位阶跃函数时的稳态误差。

25. 设系统传递函数为  $\frac{s + 1}{s^5 + 2s^4 + 8s^3 + 12s^2 + 7s + 1}$ , 试用劳斯稳定性判据判别其稳定性。