

机械工程控制基础

(课程代码 02240)

4. 一阶系统的时间常数 T 表征了系统过渡过程的品质, 其值越小, 则

A. 系统的超调量越小	B. 系统的超调量越大
C. 系统响应越慢	D. 系统响应越快
5. PI 控制器的主要作用是

A. 减少系统的稳态误差	B. 加快系统的调整速度
C. 降低了系统的阶数	D. 将开环系统变为闭环系统

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 5 小题, 每小题 2 分, 共 10 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. 关于控制系统, 下列说法错误的是

A. 开环与闭环系统的主要差别在于是否采用了“反馈”	B. 闭环系统由于采用了反馈, 不会出现振荡
C. 当系统的输入量能预先知道, 并且不存在任何扰动或扰动不大时, 一般采用开环控制系统	D. 恒温控制的空调系统属于闭环系统
2. 对于一个实际的非线性系统, 不能采用的处理途径是

A. 泰勒级数展开	B. 忽略干摩擦的影响
C. 叠加原理	D. 消除机械间隙
3. 系统的稳定与否由 ____ 决定。

A. 极点性质	B. 零点性质
C. 输入信号	D. 输出信号

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。

6. 已知某环节的开环传递函数为 $G(S) = \frac{1}{2S}$, 其幅频特性曲线在伯德图上穿越 0dB 线的频率为 _____。
7. 伯德图由对数幅频图和 _____ 组成。
8. 已知 $f(t)$ 的拉氏变换为 $F(S) = \frac{6(S+8)}{S(S+1)}$, 则 $f(t)$ 的初值为 _____。
9. 已知某系统的单位脉冲响应为 $g(t) = 0.2e^{-3t}$, 则系统的闭环传递函数 $G(S)$ 为 _____。
10. 已知某系统的传递函数为 $G(S) = \frac{2}{S(3S+1)}$, 其频率特性的相位 φ 为 _____。
11. 已知某闭环系统的开环传递函数为 $\frac{6(2S+1)}{S(S+2)}$, 则系统的开环增益为 _____。
12. 已知某闭环控制系统的特征方程为 $A(S) = (2S+a)(7S+9)$, 则系统稳定时 a 值应满足的条件为 _____。
13. 已知某单位反馈系统的开环传递函数为 $G(S) = \frac{10}{2S+3}$, 系统在阶跃信号输入下的稳态误差为 _____。
14. 设某串联校正装置的传递函数为 $\frac{100S+1}{10S+1}$, 则该校正装置属于 _____ 校正。
15. 已知系统的开环传递函数为 $\frac{30S+1}{(7S+1)(3S+5)}$, 则该系统为 _____ 型系统。

三、分析并回答下列问题：本大题共 5 小题，每小题 8 分，共 40 分。

16. 什么是瞬态响应？什么是稳态响应？

17. 某系统的方框图如图 1 所示，写出系统的传递函数，并分析系统的无阻尼固有频率 ω_n 和阻尼比 ζ 各为何值。

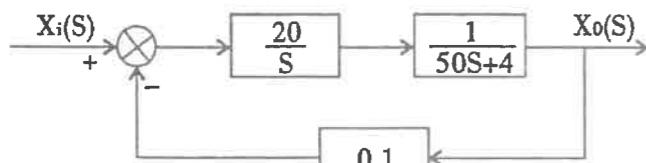


图1

18. 已知系统的传递函数为 $G(S) = \frac{1}{S^2 + 3S + 2}$ ，求系统在单位阶跃输入下的时域响应 $f(t)$ 。

19. 某反馈控制系统的框图如图 2 所示，试计算相位裕量 γ 。

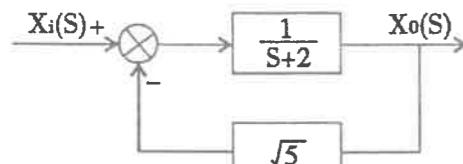


图2

20. 设单位反馈系统的开环传递函数为 $G(S) = \frac{200}{S(10S+1)(S+2)}$ ，试确定系统在单位斜坡输入时的稳态误差 e_{ss} 。

四、计算题：本大题共 3 小题，每小题 10 分，共 30 分。

21. 图 3 所示为简化的汽车悬架系统模型， x_i 为路面不平度输入位移， x_o 为车身振动的位移输出，求模型的微分方程，并计算传递函数。

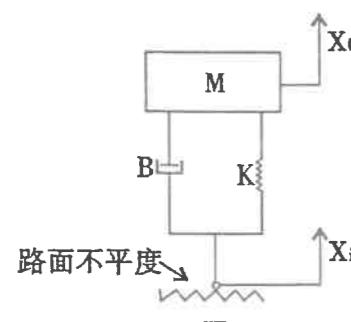


图3

22. 设某反馈控制系统如图 4 所示，试用劳斯稳定判据计算使系统稳定的 K 值范围。

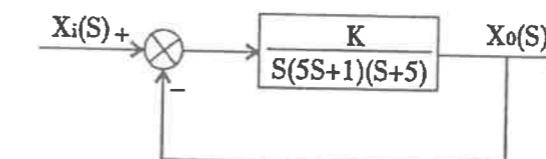


图4

23. 最小相位系统的伯德图如图 5 所示，试求系统的传递函数。

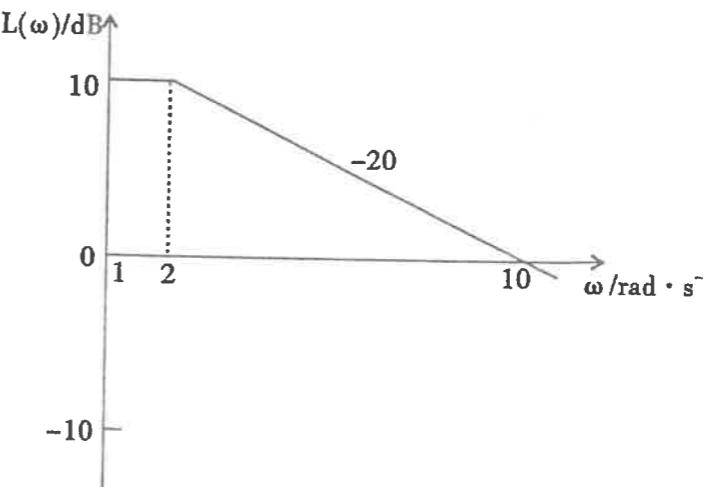


图5