

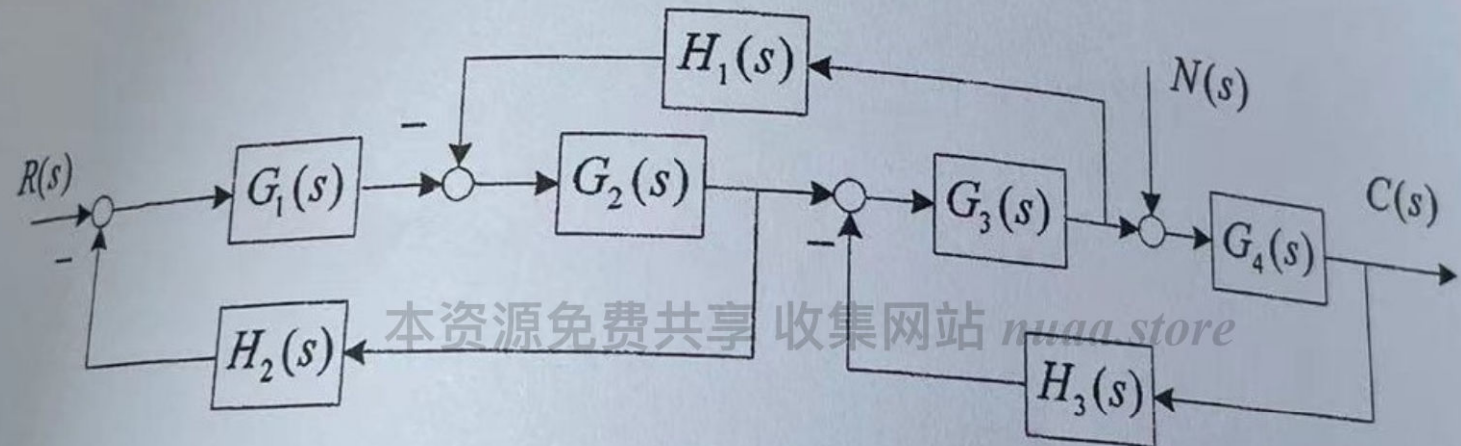
# 南京航空航天大学

二〇二二~二〇二二 学年 第1学期 《自动控制原理II》 考试试题  
 考试日期: 2022年1月7日 试卷类型: B 第1页 (共6页)  
 试卷代号: 080062

		班号			学号			姓名			
题号	一	二	三	四	五	六	七	八	九	十	总分
得分											

本题分数	16
得分	

一、某系统结构图如图1所示, 试求出输出 $C(s)$ 。



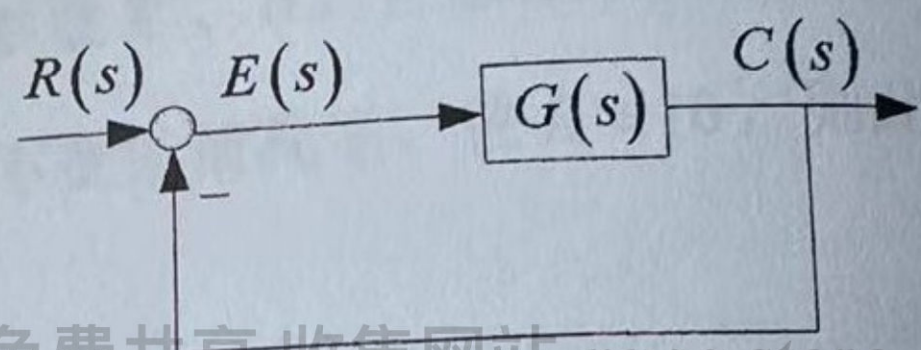
本资源免费共享 收集网站 nuua store

图1

本题分数	16
得分	

二、已知某单位反馈的三阶系统（无闭环零点）结构图如图2所示，系统满足下列条件：（1）在单位斜坡信号输入下稳态误差  $e_{ss}$  为1.125；（2）在单位阶跃信号输入下动态

性能指标峰值时间  $t_p = 3.626$ 秒，超调量  $\sigma\% = 16.32\%$ 。试求开环传递函数  $G(s)$ 。



本资源免费共享 收集网站 [nuaa.store](http://nuaa.store)

图2

本题分数	18
得分	

三、已知某单位反馈系统的开环传递函数为：

$$G(s) = \frac{(s+K)(s+4)}{s(s^2+s-3)}$$

- (1) 绘制该系统的闭环根轨迹( $K: 0 \rightarrow \infty$ ); (2) 确定闭环系统有重极点时闭环传递函数(零、极点表达式); (3) 当输入为单位斜坡信号时, 欲使稳态误差  $|e_{ss}| \leq 1$ , 求此时  $K$  值范围。

本资源免费共享 收集网站 [nuaa.store](http://nuaa.store)

本题分数	18
得分	

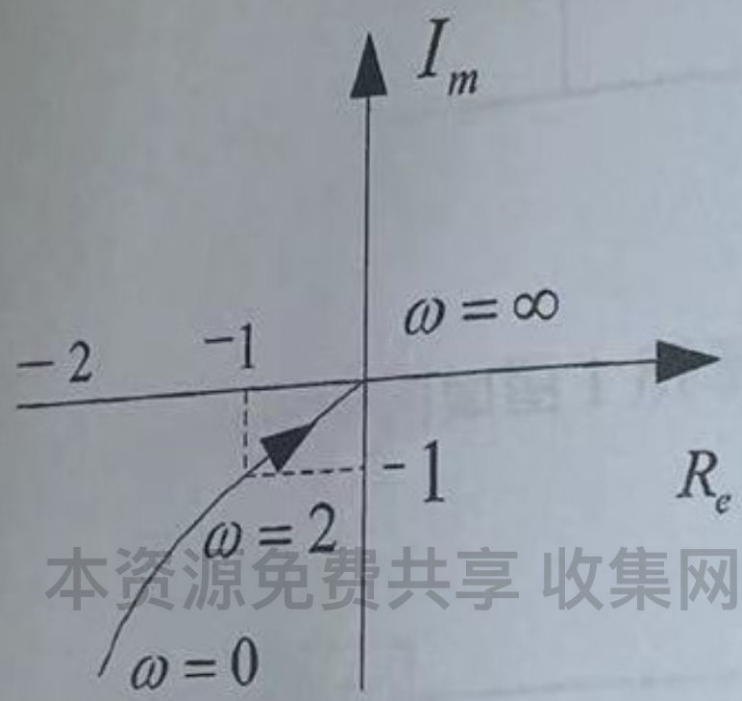
四、设某单位负反馈系统开环传递函数为：

$$G(s) = \frac{K}{s(s+a)}$$

设  $|\varphi(j\omega)|$  表示闭环幅频特性， $\omega_n$  表示系统的无阻尼振荡频率， $\omega_r$  表示系统的谐振频率， $r(t)$  为系统输入， $c(t)$  为系统输出，且知  $|\varphi(j1)| = 1$ ， $\omega_r = 0.707$ ， $r(t) = 1 + 2\sin 2t$ 。(1) 确定参数  $K$ 、 $a$ ，并求系统的稳态输出  $c_{ss}(t)$ ；(2) 求相角裕度  $\gamma$ ，若在相角裕度保持不变的情况下，使  $K = 10$ ，则此时的  $a$  值应为多少？

本题分数	16
得分	

五、若某单位反馈系统的开环传递函数为  $G_1(s)e^{-\tau s}$ ，二阶环节  $G_1(j\omega)$  曲线如图 3 所示，试求使该系统闭环稳定的  $\tau$  值范围。

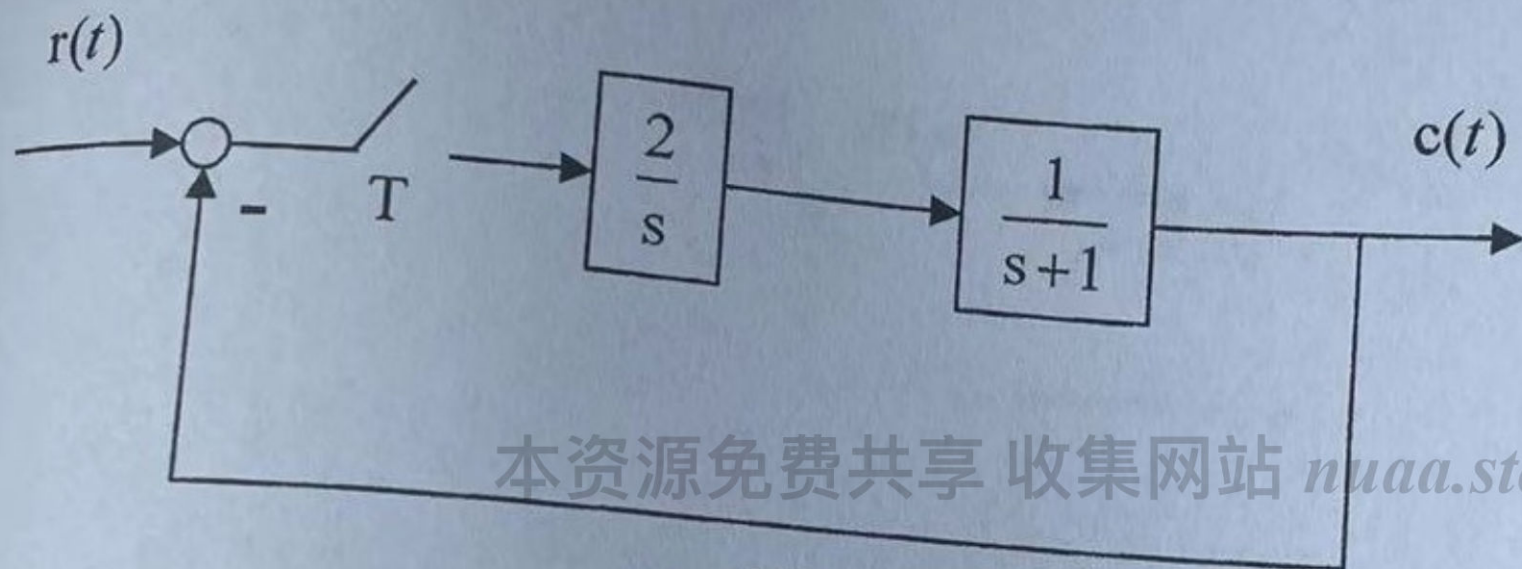


本资源免费共享 收集网站 [nuaa.store](http://nuaa.store)

图 3

本题分数	16
得分	

六、已知某采样系统结构图如图图 4 所示, 采样周期  $T = 0.693$  秒, 试分析该系统的稳定性, 并求  $r(t) = 1(t)$  时的稳态输出  $c(\infty)$ 。[提示:  $Z[\frac{1}{s+a}] = \frac{z}{z - e^{-aT}}$ ,  $Z[\frac{1}{s}] = \frac{z}{z-1}$ ]



本资源免费共享 收集网站 [nuaa.store](http://nuaa.store)

图 4

系统单独闭合回路

$$L_1 = -G_1 G_2 H_2$$

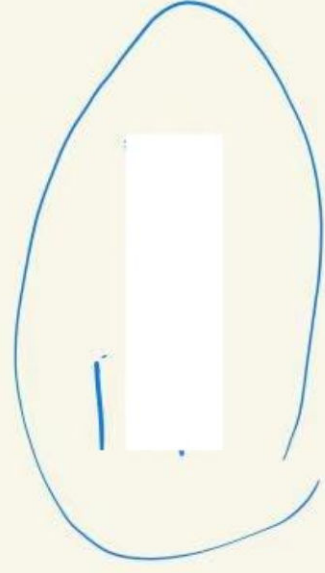
$$L_2 = -G_2 G_3 H_1$$

$$L_3 = -G_3 G_4 H_3$$

两两互不接触回路:  $L_1 L_3$

$$\Delta = 1 - L_1 - L_2 - L_3 + L_1 L_3$$

前向通道  $P_1 = G_1 G_2 G_3 G_4 \quad \Delta_1 = 1$



由梅森公式可得

系统传递函数为

$$\frac{C(s)}{R(s)} = \frac{P_1 \Delta_1}{\Delta} = \frac{G_1 G_2 G_3 G_4}{\Delta}$$

$$\Delta = 1 - G_1 G_2 H_2 - G_2 G_3 H_1 + G_3 G_4 H_3$$

$$+ G_1 G_2 G_3 G_4 H_2 H_3$$

仅考虑  $U(s)$  输入

$$P_1 = G_4 \quad \Delta_1 = 1$$

$$\therefore \frac{C(s)}{U(s)} = \frac{P_1 \Delta_1}{\Delta}$$

$$\therefore C(s) = \frac{G_1 G_2 G_3 G_4}{1 + G_1 G_2 H_2 + G_2 G_3 H_1 + G_3 G_4 H_3 + G_1 G_2 G_3 G_4 H_2 H_3} \cdot R(s) + \frac{G_4}{1 + G_1 G_2 H_2 + G_2 G_3 H_1 + G_3 G_4 H_3 + G_1 G_2 G_3 G_4 H_2 H_3} \cdot U(s)$$



二.  $\because r(t) = t$  时

$$e_{ss} = 1.125 = \frac{1}{K_V} = \frac{1}{K} \Rightarrow K = 0.89$$

$\therefore$  是 I 型系统

$$\text{设 } G(s) = \frac{K}{sL(T_1s+1)(T_2s+1)} = \frac{0.89}{sL(T_1s+1)(T_2s+1)}$$

$$t_p = \frac{\pi}{\omega_n \sqrt{1-\zeta^2}} = 3.626$$

$$\Rightarrow \zeta = 0.5$$

$$\sigma\% = e^{-\frac{\pi\zeta}{\sqrt{1-\zeta^2}}} \times 100\% = 16.32\% \quad \omega_n = 1$$

$$\begin{aligned} \text{三. } D(s) &= s(s^2 + s - 3) + (s+k)(s+4) \\ &= s^3 + 2s^2 + s + ks + 4k \end{aligned}$$

构造新  $G(s) = \frac{k(s+4)}{s(s+1)^2}$

全部修改 三

① 根轨迹的分支和起点与终点

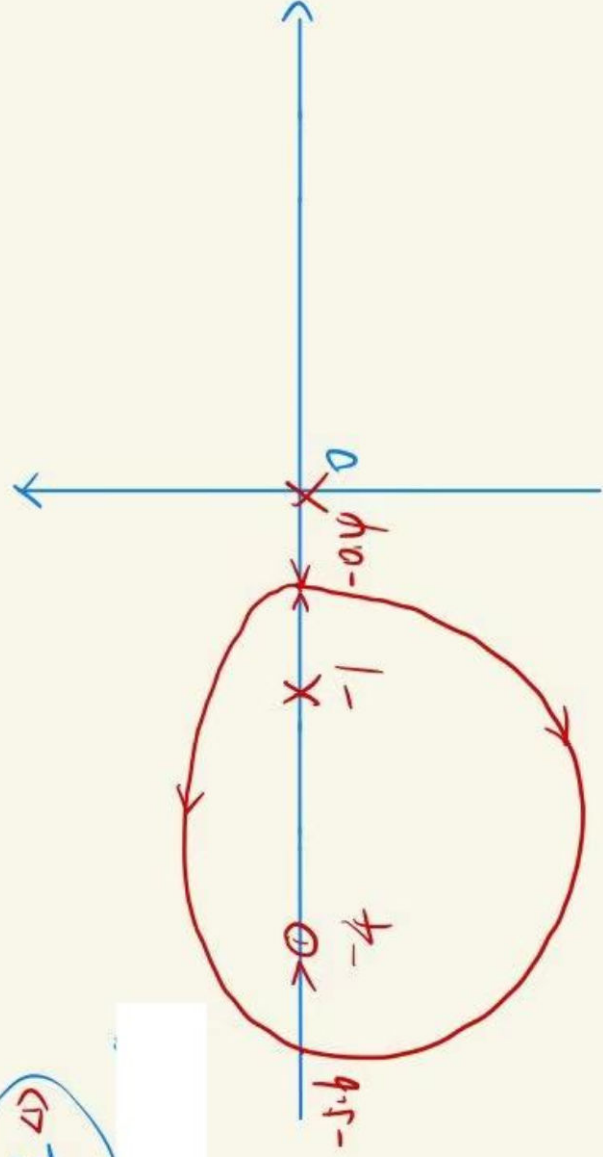
由于  $n=3$ ,  $m=1$ ,  $n-m=2$

故系统有三条根轨迹, 其中起点分别为  $p_1=0, p_2=p_3=-1$   
 $z_1=-4$

$$\frac{1}{d} + \frac{2}{d+1} = \frac{1}{d+4} \Rightarrow d_1 = -5.6$$

$$d_2 = -0.4$$

②



$$\begin{aligned} \text{三. (2)} \quad \phi(s) &= \frac{G(s)}{1+G(s)} \\ &= \frac{k(s+4)}{s(s+1)^2 + k(s+4)} \end{aligned}$$

$$\text{c3) } r(t) = t$$

$$K_V = \lim_{s \rightarrow 0} s G(s) = 4k$$

$$e_{ss} = \frac{1}{K_V} = \frac{1}{4k} \leq 1$$

$$\therefore k \geq 0.25$$

$$\sqrt{D} \cdot \Phi(s) = \frac{k}{s^2 + as + k} = \frac{1}{\frac{s^2}{k} + \frac{a}{k}s + 1}$$

$$\therefore \Phi(j\omega) = \frac{1}{-\frac{\omega^2}{k} + \frac{a}{k}j\omega + 1}$$

$$|\Phi(j\omega)| = \frac{1}{\sqrt{(1 - \frac{\omega^2}{k})^2 + \frac{a^2}{k^2}\omega^2}}$$

$$W_n^2 = k \quad 2\xi W_n = a$$

$$W_n = W_n \sqrt{1 - 2\xi^2} = 0.707$$

$$|\Phi(j1)| = 1$$

$$\therefore \xi = 0.5 \quad \Rightarrow \quad k = 1$$

$$W_n = 1 \quad a = 1$$

$$r(t) = 1 \text{ 时}$$

$$R(s) = \frac{1}{s}$$

$$C(s) = \frac{1}{s^2(s+1)} = \frac{1}{s} - \frac{1}{s+1} + \frac{1}{s^2}$$

$$\therefore c(t) = 1 - e^{-t} + t$$

当  $r(t) = 2\sin 2t$  时

$$|\Phi(j2)| = \frac{\sqrt{13}}{13} \quad \angle \Phi(j2) = -146.3^\circ$$

本资源免费共享 收集网站 [nuaa.store](http://nuaa.store)

$$\therefore c(t) = \frac{2\sqrt{13}}{13} \sin(2t - 146.3^\circ)$$

$$\text{验证: } c_{ss}(t) = 1 - e^{-t} + t + \frac{2\sqrt{13}}{13} \sin(2t - 146.3^\circ)$$

$$\text{例 (2)} \quad G(j\omega) = \frac{\frac{K}{a}}{j\omega(\frac{1}{a}j\omega + 1)}$$

$$A(\omega) = \frac{\frac{K}{a}}{\omega \sqrt{\frac{1}{a^2}\omega^2 + 1}}$$

$$\phi(\omega) = -90^\circ - \arctan \frac{1}{a}\omega$$

$$\sqrt{\frac{1}{2}} A(\omega_c) = 1 \Rightarrow \omega_c = 1$$

$$\tau = 180^\circ + \phi(\omega_c) = 90^\circ - 45^\circ = 45^\circ$$

$$\therefore A(\omega_c') = 1 \Rightarrow a = 10$$

$$K = 10$$

$$\tau' = \tau$$

本资源免费共享 收集网站 [nuaa.store](http://nuaa.store)

五.

$$G_1(s) = \frac{k}{s(T_1s+1)}$$

$$G_1(j\omega) = \frac{k}{j\omega(T_1j\omega+1)} = \frac{kj(T_1j\omega-1)}{\omega(T_1^2\omega^2+1)}$$

$$\text{由题得 } |G_1(j\omega)| = \sqrt{2}$$

$$\angle G_1(j\omega) = -\frac{3}{4}\pi$$

$$\therefore G_1(s) = \frac{4}{s(\frac{s}{2}+1)}$$

$$G(s) = \frac{4e^{-\tau s}}{s(\frac{s}{2}+1)}$$

$$\text{由 } |G_1(s)e^{-\tau s}|_{s=j\omega} = 1 \Rightarrow \omega_c = 2.5$$

$$\varphi = 180^\circ - 90^\circ - \arctan \frac{\omega_c}{2} - 57.3\tau\omega > 0$$

$$\Rightarrow 0 < \tau < 0.2$$

本资源免费共享 收集网站 [nuaa.store](http://nuaa.store)

$$\text{六. } G(z) = \frac{z-1}{z} Z \left[ \frac{2}{s(s+1)} \right]$$

$$= \frac{2(z-1)}{z} \left( \frac{z}{z-1} - \frac{z}{z-0.5} \right)$$

$$= \frac{1}{z-0.5} \quad \therefore \phi(z) = \frac{G(z)}{1+G(z)} = \frac{1}{z+0.5} = \frac{C(z)}{R(z)}$$

$\therefore r(t) = |t|$  时,

$$R(z) = \frac{z}{z-1}$$

$$\therefore C(z) = \frac{1}{z+0.5} \cdot \frac{z}{z-1} = \frac{\frac{2}{3}}{z+\frac{1}{2}} + \frac{\frac{1}{3}}{z-1}$$

$$\therefore C(\infty) = \frac{4}{3} + \infty = \infty$$