

1. (12 分) 系统微分方程式如下:

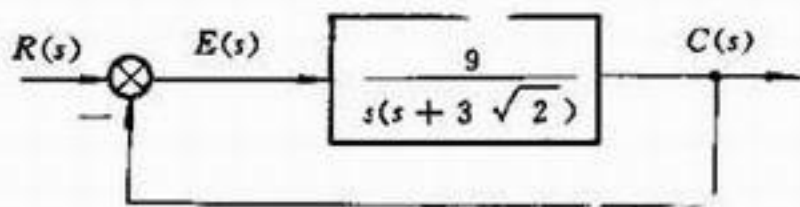
$$\begin{cases} \dot{x}_1 = k_1[r(t) - c(t) - \beta x_3] \\ \dot{x}_2 = \tau \dot{r}(t) \\ T\dot{x}_3 + x_3 = x_1 + x_2 \\ c(t) = k_2 x_3 \end{cases}$$

式中 $r(t)$ 是输入量; $c(t)$ 是输出量; x_1, x_2, x_3 为中间变量; τ, β, k_1, k_2 为常数。画出系统的动态结构图, 并求传递函数 $\frac{C(s)}{R(s)}$ 。

2. (12 分) 系统结构图如图附 2.1 所示。求:

(1) 当斜坡输入 $r(t) = t \times 1(t)$ 时系统的稳态误差 e_{ss} 。

(2) 当正弦输入 $r(t) = (2\sin 3t) \times 1(t)$ 时系统的稳态输出 c_s 。



图附 2.1

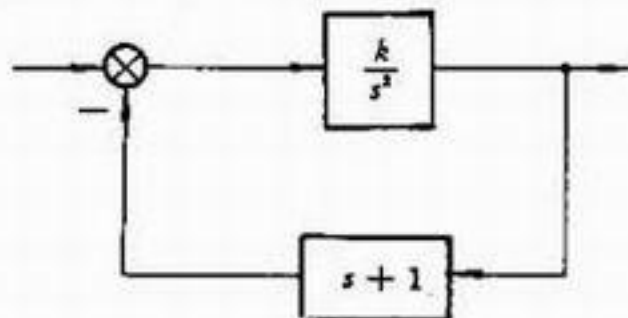
3. (本题共 14 分, 第 1 小题 6 分, 第 2, 3 小题分别 4 分) 两个系统的结构图分别如图附 2.2 和图附 2.3 所示。

(1) 做出当 $k(0 \rightarrow \infty)$ 变动时, 图附 2.2 所示系统的根轨迹。

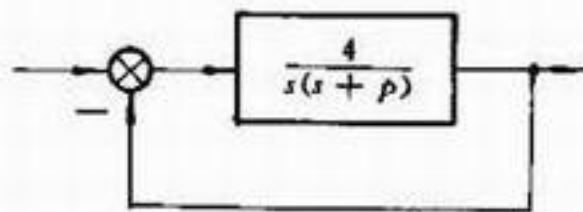
(2) 做出当 $p(0 \rightarrow \infty)$ 变动时, 图附 2.3 所示系统的根轨迹(即做广义根轨迹)。

(3) 试确定 k, p 值, 使得两个系统的闭环极点相同。

(题解参见例 4.3)



图附 2.2

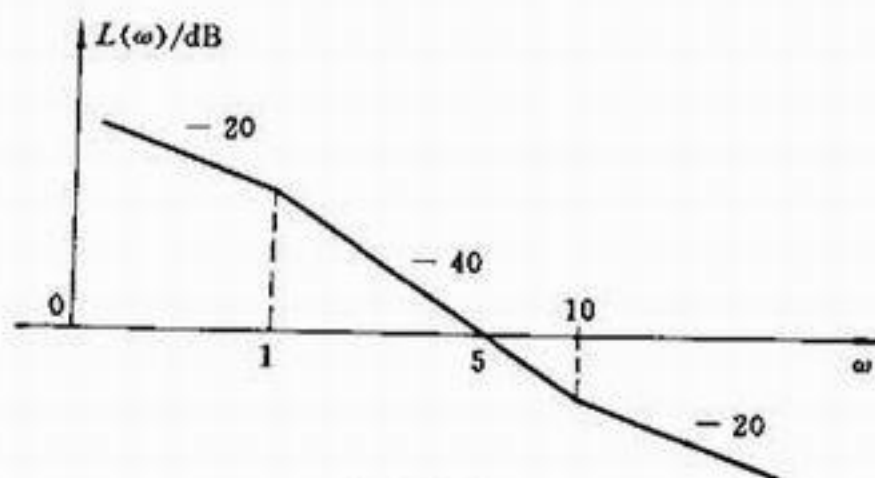


图附 2.3

4. (本题共 12 分, 第 1 小题 4 分, 第 2 小题 8 分) 单位负反馈系统的开环传递函数为 $G(s)$, 已知 $G(s)$ 无右半面的零点, 但有右半面的极点。 $G(s)$ 的对数幅频渐近特性曲线如图附 2.4 所示。

(1) 写出 $G(s)$ 的表达式。

(2) 画出 $G(s)$ 的对数相频特性曲线的大致形状,并用对数频率稳定判据判断该闭环系统的稳定性。



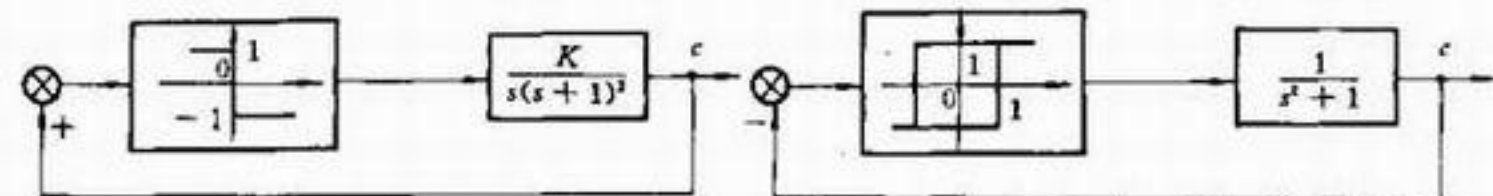
图附 2.4

5. (本题共 8 分,每小题各 4 分) 非线性系统结构图如图附 2.5 所示,图中 $K > 0$ 。

(1) 写出非线性特性的描述函数 $N(X)$ 。

(2) 判定系统有无自振,如有自振,试求出自振频率与振幅。

6. (8 分) 非线性系统结构图如图附 2.6 所示,试在 $c-\dot{c}$ 平面上做起始于点 $(-2, 0)$ 的相轨迹,并求出相轨迹与开关线的两个交点坐标值。



图附 2.5

图附 2.6

7. (7 分) 采样系统的闭环特征式为

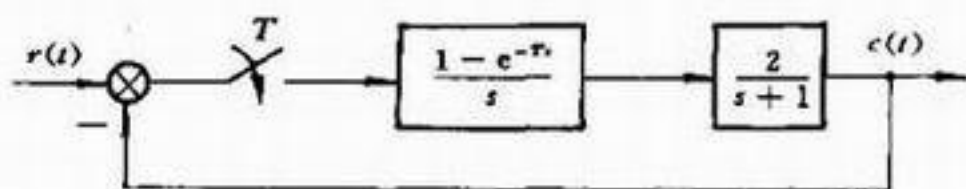
$$D(z) = (z^2 + z - 0.75)(z + 0.5)(z - 0.3)$$

判断该闭环系统的稳定性(要写明理由)。

8. (7 分) 采样系统的结构图如图附 2.7 所示,图中 $T = 1$ s,当输入为 $r(t) = 1(t)$ 时,试分别求出 $C(z)$ 和 $c^*(t)$ 的表达式。

[提示]

$$Z\left(\frac{1}{s+a}\right) = \frac{z}{z - e^{-aT}}$$



图附 2.7

9. (10 分) 系统的动态方程为

$$\dot{x} = \begin{bmatrix} -3 & 0 & 0 \\ 1 & -3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} x + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} u$$

$$y = [1 \ 1 \ 0]x$$

判断 $x = 0$ 是否渐近稳定。系统是否 BIBO 稳定。

(题解参见例 9.24)

10. (10 分) 给定传递函数 $G(s)$ 为

$$G(s) = \frac{y(s)}{u(s)} = \frac{30}{s(s^2 - 4s + 4)}$$

写出 $G(s)$ 的可控标准形实现

$$\dot{x} = Ax + bu$$

$$y = cx$$

若用 $u = kx + v$ 的状态反馈将 $A + bk$ 的特征值配置到 $\{-1, -2, -3\}$, 求反馈增益向量 k 。