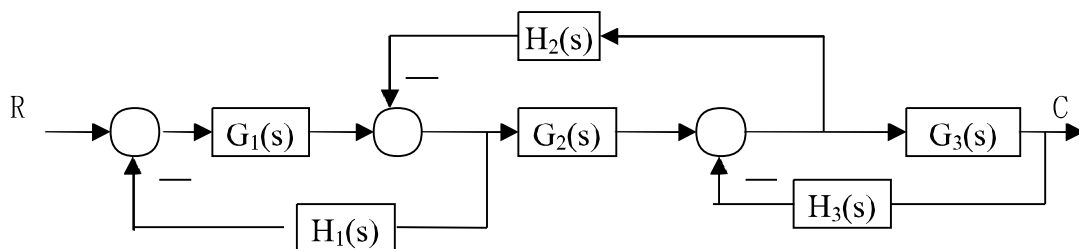
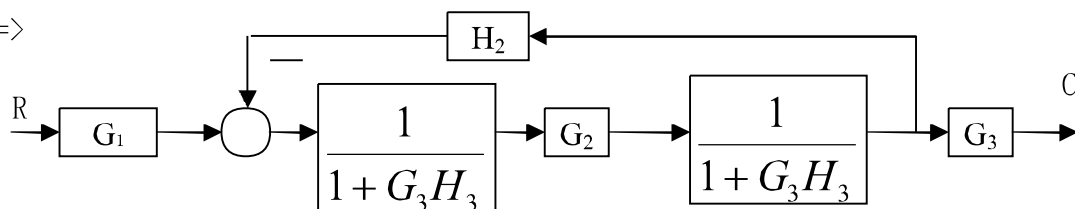


自动控制原理答案八

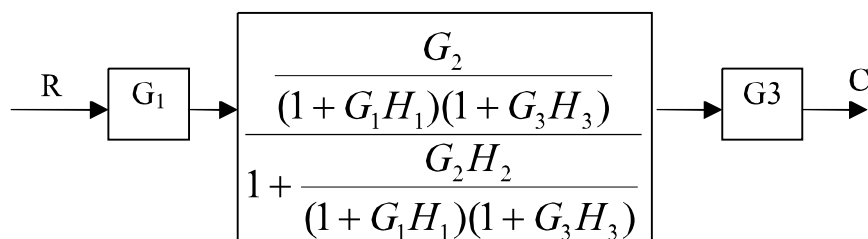
一、 控制系统结构图如图所示。试通过结构图等效变换求系统传递函数 $C(s)/R(s)$ 。



解: \Rightarrow

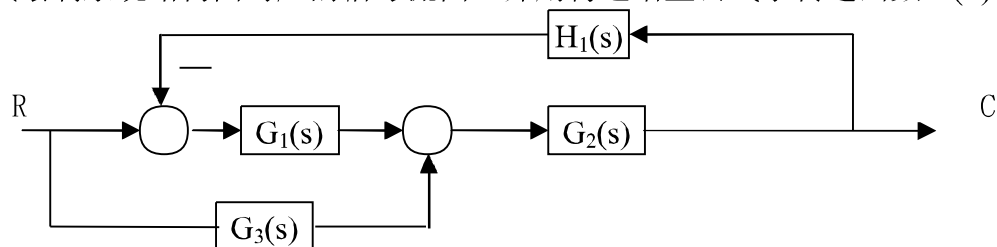


\Rightarrow

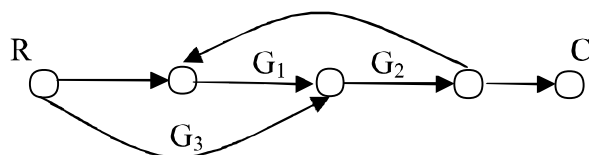


$$\therefore \phi(s) = \frac{C(s)}{R(s)} = \frac{G_1 G_2 G_3}{(1 + G_1 H_1)(1 + G_3 H_3) + G_2 H_2} = \frac{G_1 G_2 G_3}{1 + G_1 G_3 H_1 H_3 + G_1 H_1 + G_2 H_2 + G_3 H_3}$$

二、 试绘制系统结构图对应的信号流图，并用梅逊增益公式求传递函数 $C(S)/R(s)$ 。



解: 对应的系统信号流图:



从信号流图可见，此系统有两条前向通路，一个回路。

$$\Delta = 1 + G_1 G_2 H_1$$

$$P_1 = G_1 G_2 \quad \Delta_1 = 1; \quad P_2 = G_3 G_2 \quad \Delta_2 = 1$$

$$\therefore \Phi(s) = \frac{P_1 \Delta_1 + P_2 \Delta_2}{\Delta} = \frac{G_1 G_2 + G_3 G_2}{1 + G_1 G_2 H_1}$$

三、已知单位反馈系统的开环传递函数为： $G(s) = \frac{K}{s(s+10)(s+5)}$ ；

试求：(1) 使系统稳定的 K 值范围；

(2) K=500，输入为 $r(t)=2t$ 时，系统的稳态误差。

解：① 判断稳定性： $D(s) = s(s+10)(s+5) + K = s^3 + 15s^2 + 50s + K$

S3	1	50
S2	15	K
S1	$\frac{15 \times 50 - K}{15}$	0
S0	K	

令劳斯表中首列系数全部大于零以保证系统稳定：

$$\begin{cases} K > 0 \\ \frac{15 \times 50 - K}{15} > 0 \end{cases} \therefore 0 < K < 750$$

② 用静态误差系数法：依题意： $K=500/50=10$ ， $v=1$ ，

$$r(t)=2t \text{ 时, } e_{ss} = \frac{2}{K_p} = \frac{2}{10} = 0.2$$

四、设单位反馈控制系统的开环传递函数为： $G(s) = \frac{K^*}{s(s+1)(s+10)}$ ；绘制根轨迹（要求确定分离点、与虚轴的交点），并求产生纯虚根的开环增益。

$$\text{解：① 渐近线：} \sigma_a = -\frac{11}{3} \quad \varphi = \pm \frac{\pi}{3}, \pi$$

$$\text{② 分离点：} \frac{1}{d} + \frac{1}{d+1} + \frac{1}{d+10} = 0$$

$$\text{解得：} d_1 = -0.478 \quad d_2 = -6.85 (\text{舍去})$$

③ 与虚轴交点：

$$D(s) = s(s+1)(s+10) + K^* = s^3 + 11s^2 + 10s + K^* = 0$$

令： $s = j\omega$ ，得：

$$\begin{cases} \operatorname{Im}[D(s)] = -\omega^3 + 10\omega = 0 \\ \operatorname{Re}[D(s)] = -11\omega^2 + K^* = 0 \end{cases} \quad \text{得出: } \begin{cases} \omega = \sqrt{10} \\ K^* = 110 \end{cases}$$

故: 产生纯虚根的开环增益为:

$$K = \frac{K^*}{10} = 11 \quad \text{闭环根轨迹如图所示。}$$

五、已知系统开环传递函数为: $G(s) = \frac{K}{s^2(Ts+1)}$ (参数 $K>0, T>0$) 绘制开环幅相曲线,

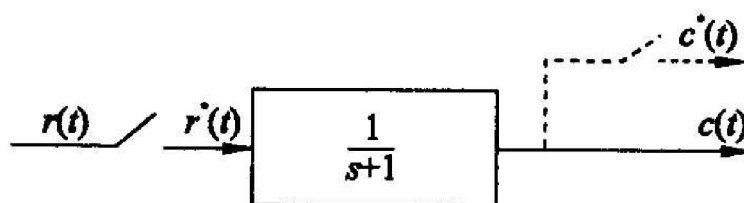
并判断系统的闭环稳定性。

解: $\because P=0, N=-1;$

$$\therefore Z = P - 2N = 0 - 2 \cdot (-1) = 2$$

故: 系统在虚轴右边有 2 个根, 系统不稳定。

六、开环离散系统如图, 其中 $r(t) = 1(t)$, 采样周期 $T = 2(s)$ 。试求采样瞬时的输出响应 $c^*(t)$ 。



解: 用一般 Z 变换法:

$$C(z) = Z\left[\frac{1}{s+1}\right]R(z) = \frac{z}{z-e^{-T}} \cdot \frac{z}{z-1} = \frac{z^2}{(z-1)(z-e^{-2})}$$

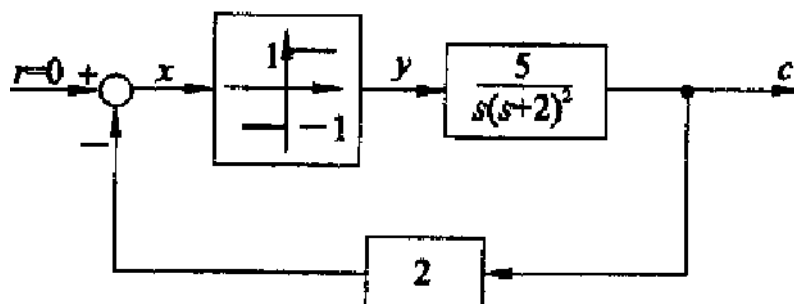
$$\operatorname{Res}[C(z) \cdot z^{n-1}]_{z \rightarrow 1} = \lim_{z \rightarrow 1} \frac{z^{n+1}}{z-e^{-2}} = 1.1565$$

$$\operatorname{Res}[C(z) \cdot z^{n-1}]_{z \rightarrow e^{-2}} = \lim_{z \rightarrow e^{-2}} \frac{z^{n+1}}{z-1} = -1.1565e^{-2n-2}$$

$$c(nT) = 1.1565(1 - e^{-2(n+1)}), \quad c^*(t) = \delta(t) + 1.1353\delta(t-T) + 1.1536\delta(t-2T) + \dots$$

七、用描述函数法判断图示系统是否存在自振, 若存在, 试确定自振的振幅和频率。

已知: $N(A) = 4 / \pi A$



解： $N(A) = \frac{4}{\pi A}$, $\frac{-1}{N(A)} = \frac{-\pi A}{4}$

作图如图所示：可见 D 点是稳定的自振点，由自振条件： $N(A)G(j\omega) = -1$ ，

即： $-\frac{4}{\pi A} = \frac{-j\omega(j\omega+2)^2}{10} = \frac{-4\omega^2}{10} + \frac{j\omega(4-\omega^2)}{10}$

令虚部为零，解得： $\omega=2$ ；

代入实部，解得： $A=0.796$ 。

故：得出自振参数为： $A=0.796$ ， $\omega=2$ 。