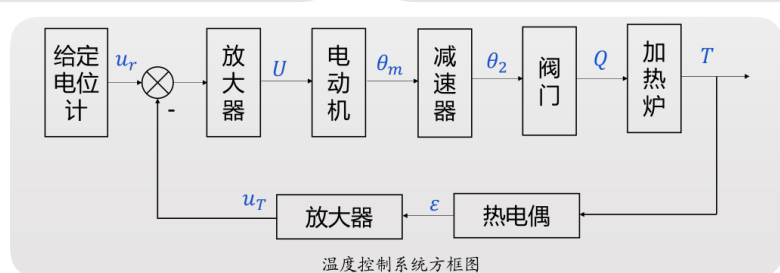
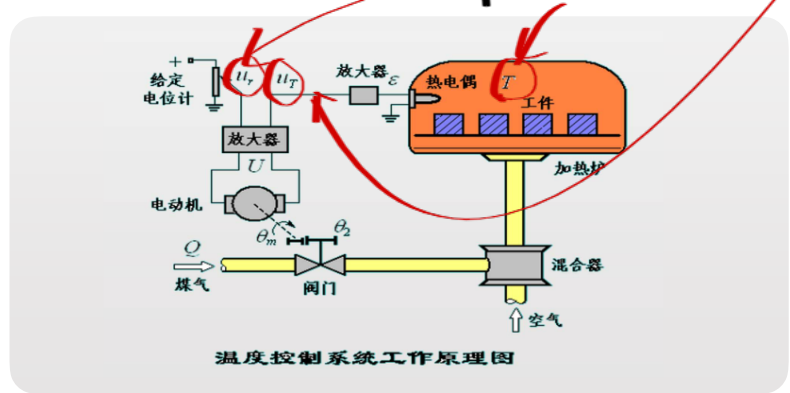
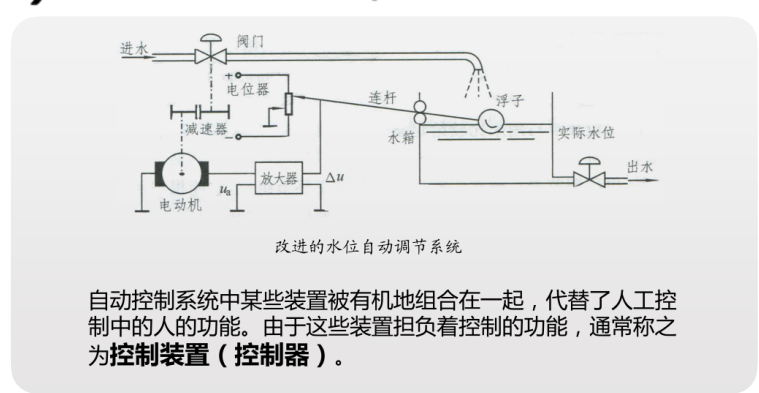


第一章

分析自控原理图, 画出结构框图. 期望值 实际值 输入 输出量 反馈量等.



第二、三章

时域分析:
(3题)

动态性能
判断稳定性
计算稳态误差

所有题目都基于给出框图
化简后求出开环传递函数G(s)再分析

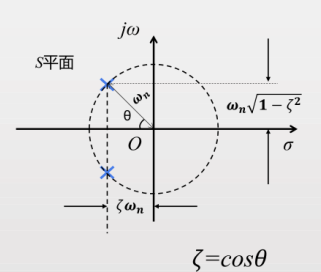
传递函数G(s).

典型环节.

★环节的串并联, 反馈连接 ⇒ 化简框图
(易错)

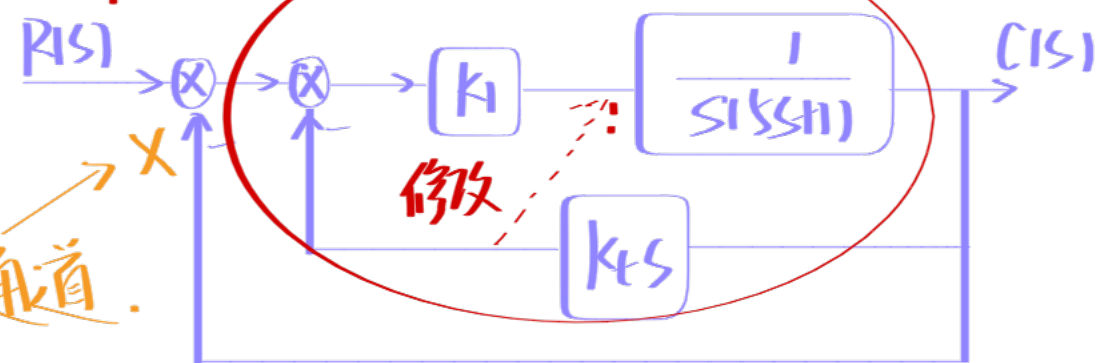
劳斯稳定判据、静态误差系数法、稳态指标
(稳) (准) (快)

θ	ζ	M_p
60°	0.5	16.3%
45°	0.707	5%
30°	0.866	0.43%



★例题

前反馈道



只打断主反馈通道.

$$\Rightarrow G(s) = \frac{k_1}{s(s+1+k_1k_t)}$$

当参数变化时各动态性能指标的变化

