# 更多资料到菜鸟导航网站查看:www.cainiaodaohang.com菜鸟导航,国内领先的电路设计导航网站!



# 2013 年全国大学生电子设计竞赛试题

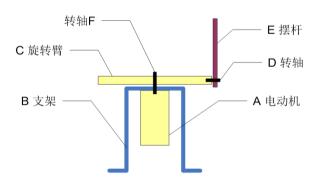
#### 参寒注意事项

- (1) 9月4日8:00 竞赛正式开始。本科组参赛队只能在【本科组】题目中任选一题;高职高专组参赛队在【高职高专组】题目中任选一题,也可以选择【本科组】题目。
- (2) 参赛队认真填写《登记表》内容,填写好的《登记表》交赛场巡视员暂时保存。
- (3) 参赛者必须是有正式学籍的全日制在校本、专科学生,应出示能够证明参赛者学生身份的有效证件(如学生证)随时备查。
- (4) 每队严格限制 3人,开赛后不得中途更换队员。
- (5) 竞赛期间,可使用各种图书资料和网络资源,但不得在学校指定竞赛场地外进行设计制作,不得以任何方式与他人交流,包括教师在内的非参赛队员必须迴避,对违纪参赛队取消评审资格。
- (6) 9月7日20:00竞赛结束,上交设计报告、制作实物及《登记表》,由专人封存。

# 简易旋转倒立摆及控制装置(C 题 ) 【本科组】

## 一、任务

设计并制作一套简易旋转倒立摆及其控制装置。旋转倒立摆的结构如图 1 所示。电动机 A 固定在支架 B 上,通过转轴 F 驱动旋转臂 C 旋转。摆杆 E 通过转轴 D 固定在旋转臂 C 的一端,当旋转臂 C 在电动机 A 驱动下作往复旋转运动时,带动摆杆 E 在垂直于旋转臂 C 的平面作自由旋转。



二、要求

### 1. 基本要求

图 1 旋转倒立摆结构示意图

- (1) 摆杆从处于自然下垂状态(摆角 0°) 开始,驱动电机带动旋转臂作 往复旋转使摆杆摆动,并尽快使摆角达到或超过-60°~+60°:
- (2) 从摆杆处于自然下垂状态开始,尽快增大摆杆的摆动幅度,直至完成 圆周运动;
- (3) 在摆杆处于自然下垂状态下,外力拉起摆杆至接近 165° 位置,外力撤除同时,启动控制旋转臂使摆杆保持倒立状态时间不少于 5s;期间旋转臂的转动角度不大于 90°。

#### 2. 发挥部分

- (1) 从摆杆处于自然下垂状态开始,控制旋转臂作往复旋转运动,尽快使 摆杆摆起倒立,保持倒立状态时间不少于 10s;
- (2) 在摆杆保持倒立状态下,施加干扰后摆杆能继续保持倒立或 2s 内恢复 倒立状态;
- (3) 在摆杆保持倒立状态的前提下,旋转臂作圆周运动,并尽快使单方向 转过角度达到或超过 360°;
- (4) 其他。

## 三、说明

- 1. 旋转倒立摆机械部分必须自制,结构要求如下:硬质摆杆 E 通过转轴 D 连接在旋转臂 C 边缘,且距旋转臂 C 轴心距离为 20cm±5cm;摆杆的横截面为圆形或正方形,直径或边长不超过 1cm,长度在 15cm±5cm 范围内;允许使用传感器检测摆杆的状态,但不得影响摆杆的转动灵活性;图 1 中支架 B 的形状仅作参考,其余未作规定的可自行设计结构;电动机自行选型。
- 2. 摆杆要能够在垂直平面灵活旋转,检验方法如下:将摆杆拉起至水平位置后松开,摆杆至少能够自由摆动3个来回。
- 3. 除电动机 A 之外,装置中不得有 其他动力部件。
- 4. 摆杆自然下垂状态是指摆角为 0°位置,见图 2。
- 5. 摆杆倒立状态是指摆杆在-165° 至 165°范围内。
- 6. 基本要求(1)、(2)中,超过30s 视为失败;发挥部分(1)超过90s 视为失败;发挥部分(3)超过3 分钟即视为失败;以上各项,完 成时间越短越好。

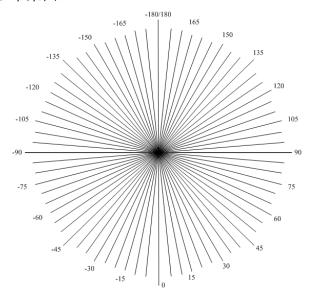


图 2.摆杆位置示意图

- 7. 摆杆倒立时施加干扰的方法是,以 15cm 长细绳栓一只 5 克砝码,在摆杆上方将砝码拉起 15°~45°,释放后用砝码沿摆杆摆动的切线方向撞击摆杆上端 1~2cm 处;以抗扰动能力强弱判定成绩。
- 8. 测试时,将在摆杆后 1~2cm 处固定一如图 2 所示轻质量角器,以方便观察 摆杆的旋转角度。

# 四、评分标准

	项 目	主要内容	分数
	系统方案	系统结构、方案比较与选择	4
	理论分析与计算	电动机选型、摆杆状态检测,	6
		驱动与控制算法	
	电路与程序设计	电路设计	5
设计		程序结构与设计	3
报告	测试方案与测试	测试结果及分析	3
	结果		
	设计报告结构及	摘要	
	规范性	设计报告正文的结构	2
		公式、图表的规范性	
	总分		20
基本要求	完成(1)		15
	完成 (2)		15
	完成 (3)		20
	总分		50
发挥 部分	完成(1)		20
	完成 (2)		10
	完成(3)		15
	完成 (4)		5
	总分		50