哈尔滨工业大学

二0—七年硕士研究生入学考试复试试题

考试科目: 电路, 电子技术, 自控元件, 控制系统设计

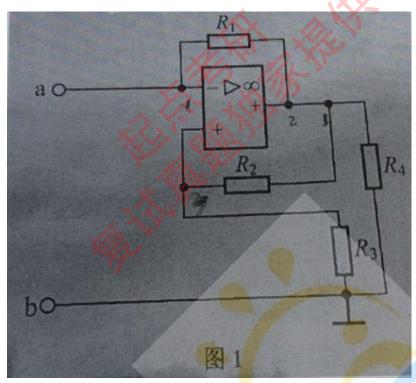
适用学科: 控制科学与工程 是否允许使用计算器:【是】

考生姓名: 考生身份证号:

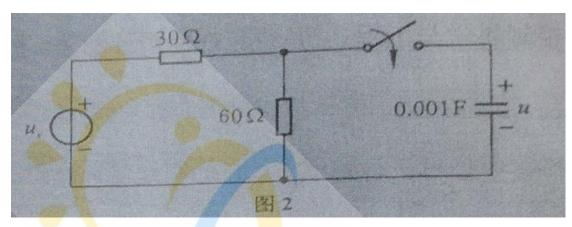
考生注意: 答案务必写在答题纸上, 并标明题号。答在试题上无效。

题号		1]	111	四			总分
分数	40	80	40	40			200

- 一、电路(每题20分,共计40分)。
- 1、(20分) 求图 1 所示电路的输入电阻 Rab。

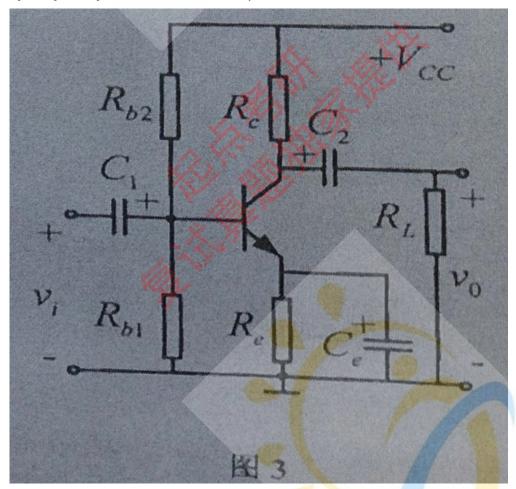


2、(20 分)在图 2 所示的电路中, u_s 为正弦电压 \overline{u}_s , 幅值为 90V, 角频率为 50 rad/s。 当 u_s 为正的最大值时,将开关接通,开关接通前电容电压 u 为 10V,<mark>求开</mark>关接 通后 u 的变化规律。

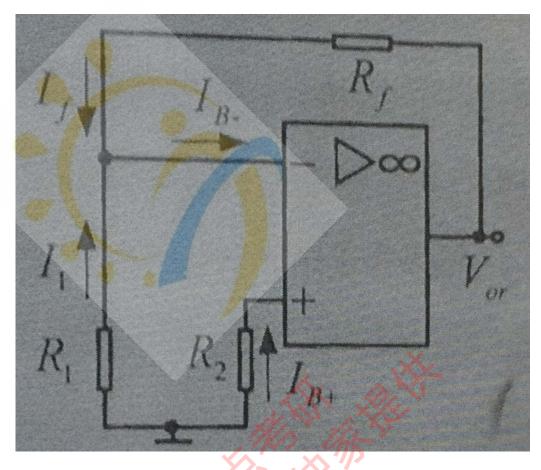


二、电子技术(每题 20 分,共计 80 分)

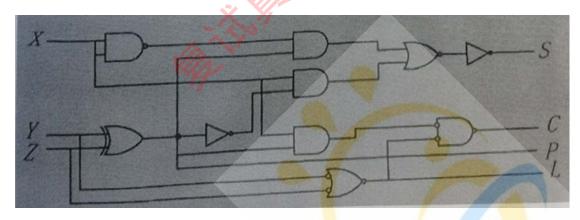
3、(加分)分压式工作点稳定电路如图 3 所示,已知 $V_{cc}=12V$ 、 $R_{b1}=2.5k\Omega$ 、 $R_{b2}=7.5k\Omega$, $R_{e}=1k\Omega$ 、 $R_{c}=2k\Omega$ 、 $R_{L}=2k\Omega$ 、三极管 $\beta=70$ 、 $V_{BEQ}=0.7V$,试计算静态工作点 I_{CQ} 、 I_{BQ} 、 I_{CEQ} ,并回答如果三极管 β 减少,对静态工作点参数有什么影响。



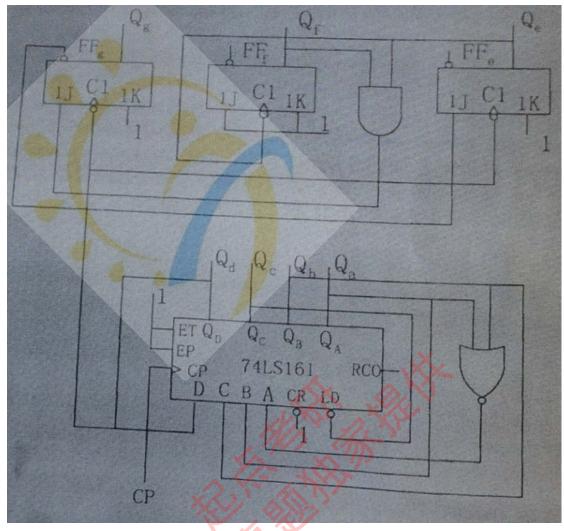
4、(20 分)集成运放输入偏置电流补偿电路如图 4 所示,已知 R_1 =100 $k\Omega$, R_f =300 $k\Omega$,当 I_{B-} = I_1 ++ I_f =110nA, I_{B+} =70nA 使输出误差电压 V_{or} =0V 时,试求平衡电阻 R_2 的阻值应该是多少?



- 5、(20分)逻辑电路如图5所示,
 - (1) 写出 S、C、P、L 的函数表达式: (16分)
 - (2) 当取 S 和 C 作为电路的输出时,此电路的逻辑功能是什么? (4分)



- 6、(20分)电路如图 6 所示,时钟脉冲 CP 的频率为 14Hz。
- (1) 画出 74LS161 构成电路的完整状态转换图, 附简短说明 (6分);
- (2)分析由触发器 FF_e、FF_f、FF_g构成的异步计数器:写出驱动方程和状态方程、列出状态装换表、画出完整的状态装换图、说明为几进制计数器(10分);
 - (3) 指出 Q_d、Q_g的频率和占空比(4分)



- 三、自动控制元件(每题20分,共计40分)
- 7,设有一火炮稳定平台,每秒摆两次,摆幅 6^0 ,稳定平台及上面载荷的总转动惯量是 150Kgm^2 ,如果稳定平台采用直流有刷力矩电机直接驱动:
- (1) 计算所需直流有刷力矩电机的最大转矩(Nm) 及最大转速(rpm, 转每分钟)。(8分)
- (2) 如果电机的力矩系数为 50 Nm/A, 电机的反电势系数为 5.2 V/rpm, 电机的内阻为 0.1Ω, 采用 H 桥式电路驱动, 单只功率管的压降为 1.5V, 请画出直流电机的功率驱动电路,并求出驱动电路,并求出驱动电路的供电电压应为多少? (8分)
- (3) 为使稳定平台转角测量分辨率高于 0.01⁰, 选用旋转变压器作为测量元件, 采用的解码芯片的分片率为 12 位, 旋转变压器的极对数应为多少?(4 分)
- 8、(1) 变频调速是异步电机的常用调速方法,当异步电机采用变频调速,且电源频率从基频向下调时,为什么要改变电压?(6分)

- (2) 当异步电机采用变频调速,且电源频率从基频向下调时,请画出 E/f 等于常数和 U/f 等于常数两种情况下的机械特性曲线族,其中 E 为电机定子的感应电势, U 为电机定子端电势。(8分)
- (3) 若一台三相异步电动机采用变频调速, 当频率调整为 40Hz 时, 电机转速为 780r/min, 求当前条件下的转子转差率是多少? (6分)

四、控制系统设计(每题 20 分, 共计 40 分)

- 9、(1) 控制系统的带宽是怎么定义的? 如果是在 Bode 图上设计,系统的带宽是指什么? (8分)
- (2)设计对象的方程式为 $\mathbf{x} = -\frac{1}{T}\mathbf{x} + \frac{10}{T}\mathbf{d}$, $\mathbf{T} = 0.005 \mathrm{sec}$ 式中 \mathbf{u} 为控制输入, \mathbf{d} 为扰动,试为此对象配一控制器。要求系统的带宽为 $\mathbf{10} \mathrm{rad/s}$ (大致的值),列 出所设计的控制律 \mathbf{D} (S) 和参数。(12 分)
- 10、(1)信号的功率谱密度中的"功率"是指什么?(6分)
- (2) 角度信号的谱密度的量纲是什么? 角度信号谱密度曲线下的面积代表什么量? (7分)
- (3) 相关函数与谱密度是一种什么关系? 试列出关系式。(7分)

