

智能系统控制实践

第七次作业：

1. 在研究带有约束的执行机构时，可以使用图 1 中的环节来描述同时具有幅值和转换速率约束的执行机构。这个图和图 2 中的环节是否有区别？能否用图 2 中的环节来描述同时具有幅值和转换速率约束的执行机构？

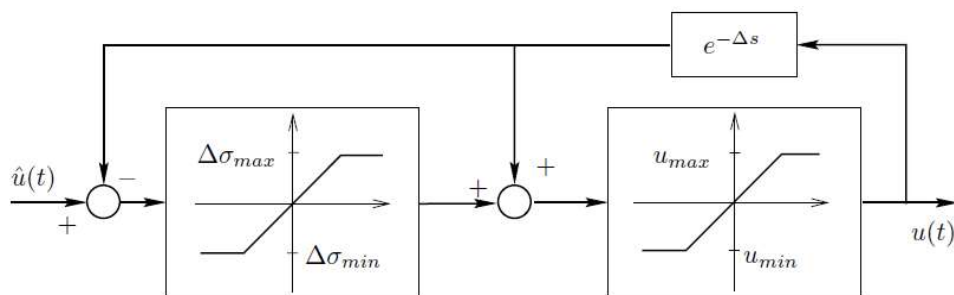


图 1

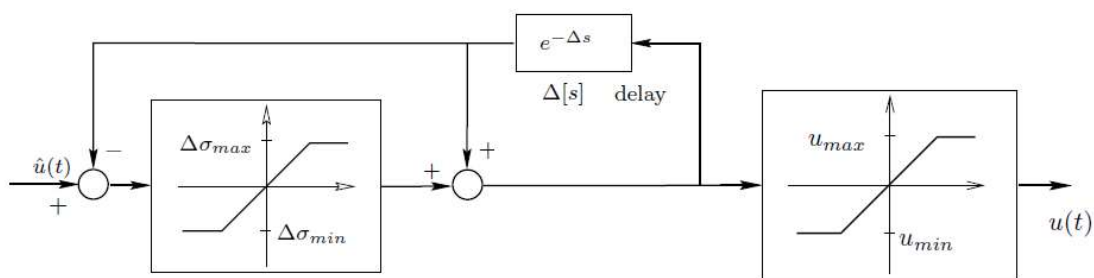


图 2

2. 完成第 8 章课件中例 3（在“第 8 章 Anti-Windup 设计（1）”课件中）和例 6（在“第 8 章 Anti-Windup 设计（2）”课件中）的仿真，提交程序（或仿真流程图）、仿真结果图。
3. 自学课件 8.2.2 中内容，论述 Anti-Windup 设计改善系统响应特性的基本思路是什么？结合课件中的仿真结果论述：饱和发生时，有无 Anti-Windup 措施的系统响应特性有什么相同和不同之处？