

① 按控制方式分类 2/3 6'

② 控制三要素：稳定、准确、快速

③ 线性系统 \rightarrow 微分方程得到
传递函数 | 零初始条件拉普拉斯变换
输入输出之比

④ 传递函数的特点

⑤ 微分方程与系统函数转换
根轨迹增益

⑥ 典型环节

⑦ 系统结构图化简

⑧ 动态性能指标

⑨ 二阶系统时域分析

欠阻尼、临界稳定、过阻尼

⑩ 劳斯判据：线性系统稳定性

有几个具有正实部的根

= 有几个不稳定的极点

⑪ 稳态误差(必考)

可能是方框图：

要得到时间常数型？：P95

1> 相角、幅值条件

2> 绘制根轨迹：相角

根轨迹绘制(必考)

