**1.“经典控制理论“时期为（ B ）。**

**A.20世纪20-30年代 B. 20世纪40-60年代**

**C.20世纪60-70年代 D. 20世纪80-90年代**

**2.下列不是自动控制系统基本方式的是（ B ）**

**A.开环控制 B.智能控制 C.闭环控制 D.复合控制**

**3.自动控制系统的基本要求是（ D ）**

**A.准确性 B.快速性 C.稳定性 D.简易性**

**1.函数f(t)=e^(-at)进行拉普拉斯变换后，得函数F(S)为（ A ）**

**A.1/(s+a) B.1/(s-a) C.1/s^2 D.1/s**

**2.下列选项中哪一项不是拉普拉斯变换的定理（ D ）**

**A.**

**B.**

**C.**

**D.**

**1.系统的传递函数是由系统的（ D ）决定的**

**A.参数 B.结构 C.输入信号 D.结构和参数**

**2.下列描述中，对传递函数的性质描述错误的是（ C ）**

**A.传递函数是复数变量s的有理真分式函数，具有复变函数的所有性质。**

**B.传递函数是系统或原件数学模型的另一种形式，之一种用系统参数表示输出量与输入量之间关系的表达式。**

**C.传递函数与微分方程之间不相通。**

**D.传递函数G(s)的拉氏变换是脉冲响应k(t)。**

**3.对复杂的信号流图直接求出系统的传递函数可采用( C )**

**A.终值定理 B.初值定理 C.梅森公式 D.方框图变换**

**4.框图化简时，并联连接方框总的输出量为各方框输出量的（ A ）**

**A.代数和 B.平均值 C.加权平均  D.乘积**

**1.一阶系统G(s)=K/(TS+1)的放大系数K愈小,则系统的输出响应的稳态值( C )**

**A.不变 B.不定 C.愈小 D.愈大**

**2.二阶系统当0<ξ<1时，如果ξ增加，则输出响应的最大超调量将会（ D ）**

**A.不变 B.不定 C.越长 D.越短**

**3.下列结论错误的是（ B ）**

**A.高阶系统响应由一阶和二阶响应组成。 B.离虚轴远的极点对系统影响大。**

**C.高阶系统响应受零点影响。 D.闭环主导极点决定系统的基本性能。**

**4.下列结论错误的是（ D ）**

**A.系统的所有闭环极点均具有负的实部，系统稳定。**

**B.所有闭环极点均严格位于左半s平面，系统稳定**

**C.劳斯表第一列元素均大于零时系统稳定，否则系统不稳定；**

**D. 劳斯表第一列元素符号改变的次数可用来判断系统的稳定程度。**

**（1）扰动引起的误差与给定输入的误差能否相互抵消？（ B ）**

**A 可抵消 B 不可抵消 C 无影响 D 一定程度抵消**

**（2）积分环节个数至多不超过几个（ C ）**

**A 0个 B 1个 C 2个 D 不限制**

**（3）下面属于系统稳态指标的是（ D ）**

**A 超调量 B 调节时间 C 衰减比 D 稳态误差**

**1.下列描述中，正确是（ C ）**

**A.根轨迹法可以精确反应系统中某一参数变化时，系统性能的变化趋势。**

**B.系统某一参数由0→∞变化时，闭环零点在s平面相应变化所描绘出来的轨迹称为根轨迹**

**C.根轨迹上的点符合相角条件，且符合相角条件的点一定在根轨迹上。故相角条件是根轨迹的充要条件**

**D.对s平面上任意的点,总存在一个 K\*,使其满足模值条件，则该点定是根轨迹上的点**

**2.根轨迹法是一种（ B ）**

**A.解析分析法 B.时域分析法 C.频域分析法 D.时频分析法**

**3.下列描述正确的是（ B ）**

**A.根轨迹具有对称性，即：关于实轴与虚轴对称。**

**B.对于n阶系统，其特征方程的根与根轨迹的分支数都为n。**

**C.根轨迹起于开环零点，终于开环极点或无穷远处。**

**D.实轴某一区域，若其右边开环实数零极点个数之和为偶数，则该区域必为根轨迹。**

**4.实轴上根轨迹右端的开环零极点个数之和为（ C ）**

**A.零 B.大于零 C.奇数 D.偶数**

**5. 的等效开环传递函数为（ D ）**

**A. B.**

**C.D.**

**6.下列关于零度根轨迹描述错误的是（ C ）**

**A. 实轴上的根轨迹位于其右方实轴上的开环零极点个数总和为偶数的区域。**

**B.渐近线与实轴的夹角为φ\_a=2kΠ/(n-m)(k=0,1,2……n-m-1).**

**C.根轨迹的出射角的计算公式为φ\_p=(2k+1)Π+ φ；**

**D. 对于n阶系统，其特征方程的根与根轨迹的分支数都为n。**

**7.下列描述错误的是（ D ）**

**A.要求系统稳定，则必须使所有的闭环极点位于 s 的左半平面.**

**B.要求系统快速性好，闭环零点与闭环极点应该成对的靠近。**

**C.要求系统平稳性好, 则要求复数极点最好设置在s平面中与负实轴成±45°夹角线附近.**

**D. 要求系统快速性好，闭环极点间的距离要小。**

**2.对系统动态过程性能影响较大的点为（ D ）**

**A.开环零点 B.开环极点 C.闭环零点 D.闭环极点**