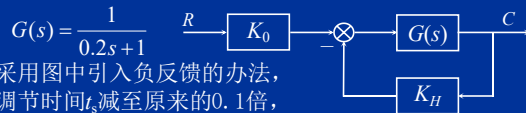


1. 已知某元部件的传递函数为



欲采用图中引入负反馈的办法，将调节时间 t_s 减至原来的0.1倍，但总的放大系数不变，试选择 K_H 、 K_0 的值。

解答：已知 $T=0.2$ ， $t_s=3T=0.6s$ ，则引入负反馈后 $t_s=0.06s$

$$\begin{aligned} \therefore G'(s) &= \frac{K_0 G(s)}{1 + K_H G(s)} = \frac{K_0}{0.2s + 1 + K_H} = \frac{K_0 / (1 + K_H)}{0.2 / (1 + K_H)s + 1} \\ \therefore \frac{0.2}{1 + K_H} &= 0.02 \quad \frac{K_0}{1 + K_H} = 1 \end{aligned}$$

从而可知： $K_0 = 10$ $K_H = 9$

2. 设单位负反馈系统的开环传递函数为

$$G(s) = \frac{K}{s(0.1s + 1)}$$

试计算 $K = 10$ 和 $K = 20$ 时，系统的阻尼比 ζ 、自然振荡角频率 ω_n 、阶跃响应的 $\sigma\%$ 、 t_s ，并讨论 K 对响应性能的影响。

解答： \therefore 闭环传递函数 $G'(s) = \frac{10K}{s^2 + 10s + 10K}$

$$\begin{aligned} \therefore \omega_n^2 &= 10K & \zeta &= \frac{5}{\omega_n} \\ (1) \ K=10 \text{ 时: } \omega_n &= 10s^{-1} & \zeta &= 0.5 \\ \sigma\% &= e^{-\frac{\pi\zeta}{\sqrt{1-\zeta^2}}} = 16.3\% & t_s &= \frac{3}{\zeta\omega_n} = 0.6s \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} (2) \ K=20 \text{ 时: } \omega_n &= 14.1s^{-1} & \zeta &= 0.35 \\ \sigma\% &= e^{-\frac{\pi\zeta}{\sqrt{1-\zeta^2}}} = 30.5\% & t_s &= \frac{3}{\zeta\omega_n} = 0.6s \end{aligned}$$

当 K 增大时， ζ 减小， ω_n 增大，系统振荡更加剧烈，但调节时间不变

3. 闭环系统的特征方程如下所示：

$$(1) \quad s^3 + 20s^2 + 9s + 200 = 0$$

$$(2) \quad 3s^4 + 10s^3 + 5s^2 + s + 2 = 0$$

试用代数稳定判据判别各系统的稳定性。

解答：(1) 所有系数全大于0，只需判定 D_2 是否大于0

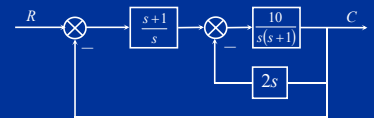
$$D_2 = \begin{vmatrix} 20 & 200 \\ 1 & 9 \end{vmatrix} = 180 - 200 = -20 < 0 \quad \text{所以系统不稳定。}$$

(2) 所有系数全大于0，只需判定 D_1 和 D_3 是否大于0

$$D_1 = 10 > 0, D_3 = \begin{vmatrix} 10 & 1 & 0 \\ 3 & 5 & 2 \\ 0 & 10 & 1 \end{vmatrix} = 50 - 3 - 200 = -153 < 0$$

所以系统不稳定。

4. 试判别右图所示系统的闭环稳定性。



解答：

$$\therefore \text{闭环传递函数为: } \frac{10s + 10}{s^3 + 21s^2 + 10s + 10}$$

$$D_2 = \begin{vmatrix} 21 & 10 \\ 1 & 10 \end{vmatrix} = 210 - 10 = 200 > 0$$

所以系统闭环稳定。

5. 已知各单位负反馈系统的开环传递函数如下：

$$(1) \quad G(s) = \frac{10}{(0.1s + 1)(0.5s + 1)}$$

$$(2) \quad G(s) = \frac{7(s + 1)}{s(s + 4)(s^2 + 2s + 2)}$$

$$(3) \quad G(s) = \frac{8(s + 1)}{s^2(0.1s + 1)}$$

分别试求输入信号为单位阶跃函数 $u(t)$ 时，各系统的稳态误差（规定 $e(t) = r(t) - c(t)$ ）。

$$(1) \quad G(s) = \frac{10}{(0.1s + 1)(0.5s + 1)}$$

解答：(1) 闭环特征方程为 $0.05s^2 + 0.6s + 11 = 0$ ，所以闭环稳定

求得误差传递函数为：

$$\Phi_e(s) = \frac{0.05s^2 + 0.6s + 1}{0.05s^2 + 0.6s + 11}$$

当输入信号为单位阶跃函数 $u(t)$ 时，

$$\text{稳态误差为: } e_{ss} = \lim_{s \rightarrow 0} s \frac{0.05s^2 + 0.6s + 1}{0.05s^2 + 0.6s + 11} \times \frac{1}{s} = \frac{1}{11}$$

$$(2) \quad G(s) = \frac{7(s+1)}{s(s+4)(s^2+2s+2)}$$

解答：(2) 闭环特征方程为 $s^4 + 6s^3 + 10s^2 + 15s + 7 = 0$ 所以闭环稳定

$$\Phi_{er}(s) = \frac{s^4 + 6s^3 + 10s^2 + 8s}{s^4 + 6s^3 + 10s^2 + 15s + 7}$$

当输入信号为 $u(t)$ 时,

$$e_{ss} = \lim_{s \rightarrow 0} s \frac{s^4 + 6s^3 + 10s^2 + 8s}{s^4 + 6s^3 + 10s^2 + 15s + 7} \times \frac{1}{s} = 0$$

$$(3) \quad G(s) = \frac{8(s+1)}{s^2(0.1s+1)}$$

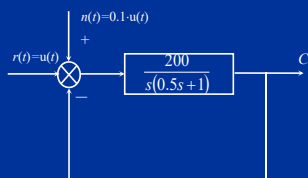
解答：(3) 闭环特征方程为 $0.1s^3 + s^2 + 8s + 8 = 0$ 所以闭环稳定

$$\Phi_{er}(s) = \frac{0.1s^3 + s^2}{0.1s^3 + s^2 + 8s + 8}$$

当输入信号为 $u(t)$ 时,

$$e_{ss} = \lim_{s \rightarrow 0} s \frac{0.1s^3 + s^2}{0.1s^3 + s^2 + 8s + 8} \times \frac{1}{s} = 0$$

6. 试求图示系统的总稳态误差。



解答：1. 判别系统稳定性。

系统特征方程为： $0.5s^2 + s + 200 = 0$ 所以系统稳定

2. 求 $E(s)$

$$\begin{aligned} E(s) &= \Phi_{er}(s)R(s) + \Phi_{en}(s)N(s) \\ &= \frac{0.5s^2 + s}{0.5s^2 + s + 200} \cdot \frac{1}{s} + \frac{-200}{0.5s^2 + s + 200} \times 0.1 \times \frac{1}{s} \end{aligned}$$

3. 求 e_{ss}

$$e_{ss} = \lim_{s \rightarrow 0} s \left[\frac{0.5s^2 + s}{0.5s^2 + s + 200} \cdot \frac{1}{s} \right] + \lim_{s \rightarrow 0} s \left[\frac{-200}{0.5s^2 + s + 200} \times 0.1 \times \frac{1}{s} \right] = 0 - 0.1 = -0.1$$