自动控制理论(甲)第二周作业

作业题目

说明:若由于教材版本问题导致题目编号和手中教材不一样,请以本文件里的题目为准

2.2

试列写图 2-78 所示 RC 电路系统的微分方程式,并求其传递函数。 并用方块图建模的方法验证你所得到的模型。

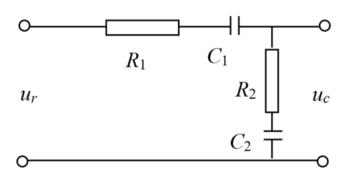


图2-78 RC电路系统

答案与解析——

微分方程式

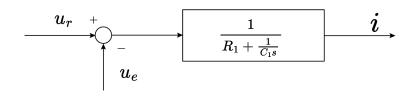
$$R_1i + rac{i}{C_1D} + R_2i + rac{i}{C_2D} = u_r$$
 $R_2i + rac{i}{C_2D} = u_e$
 $C_1C_2(R_1 + R_2)rac{du_c(t)}{dt} + (C_1 + C_2)u_c(t) = C_1C_2R_2rac{du_r(t)}{dt} + C_1u_r(t)$
 $G(s) = rac{U_c(s)}{U_r(s)} = rac{C_1(C_2R_2s+1)}{C_1C_2(R_1 + R_2)s + C_1 + C_2}$

方块图建模验证

首先有——

$$(u_r-u_e) imes rac{1}{R_1+rac{1}{C_{rs}}}=i$$

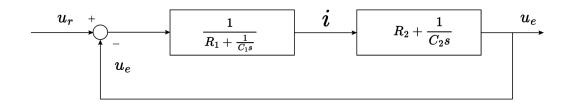
这一式子转化为方块图为



继而有——

$$i imes (R_2+rac{1}{C_2s})=u_e$$

因此方块图建模如下,验证后与传递函数一致



(30分,方法不止一种,传递函数25分,方块图验证5分)

2.5

如图2-81所示电路。请列写当开关S闭合后的电路:①回路方程;②节点方程;③状态方程,设u=e, $y_1=v_c$, $y_2=v_{R2}$;④确定传递函数 $y_1/e=G_1$, $y_2/u=G_2$ 。(提示:令 $R=R_2+R_3$; $R^{'}=\frac{R_1}{R_2+R_3}$)

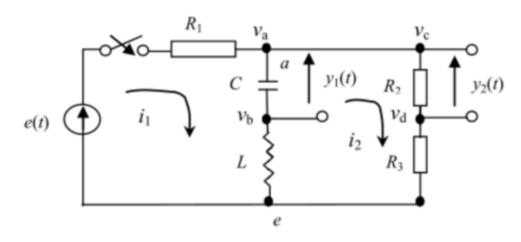


图2-81 题2-5电路

答案与解析——

①回路方程: (10分,每个5分)

左侧回路——
$$\left(R_1+\frac{1}{cD}+LD\right)i_1-\left(LD+\frac{1}{cD}\right)i_2=e(t)$$

右侧回路——
$$\left(R_2 + R_3 + \frac{1}{CD} + LD\right)i_2 - \left(LD + \frac{1}{CD}\right)i_1 = 0$$

②节点方程: (15分,每个5分)

节点a——
$$(rac{1}{R_1}+rac{1}{R_2}+CD)
u_a-CD
u_b-rac{1}{R_2}
u_d=rac{e(t)}{R_1}$$

节点b——
$$(rac{1}{LD}+CD)
u_b-CD
u_a=0$$

节点d—
$$-(rac{1}{R_2}+rac{1}{R_3})
u_d-rac{1}{R_2}
u_c=0$$

③状态方程: (10分,每个5分)

$$ext{A=}egin{bmatrix} 0 & rac{1}{C} \ -rac{1}{L} & -rac{R_1}{(1+R')L} \end{bmatrix} ext{where} \quad R' = rac{R_1}{R_2+R_3} = rac{R_1}{R} \ b = egin{bmatrix} 0 \ rac{1}{(1+R')L} \end{bmatrix}$$

④确定传递函数: (10分,每个5分)

$$G_1(\mathbf{s}) = rac{Y_1(\mathbf{s})}{U(\mathbf{s})} = rac{R}{(LC\mathbf{s}^2+1)(R_1+R)+sCRR_1} = rac{1}{(LCs^2+1)(R'+1)+sCR_1}$$
 $G_2(\mathbf{s}) = rac{Y_2(s)}{U(\mathbf{s})} = rac{(LCs^2+1)R_2}{(LCs^2+1)(R_1+R)+sCR_1R}, \sharp \div: \quad R = R_2+R_3$

2.11

图 2-87 所示电路网络系统中,假设电源内阻为零,外接负载为无穷大,试列写输出 u_2 与输入 u_1 之间的 微分方程式。

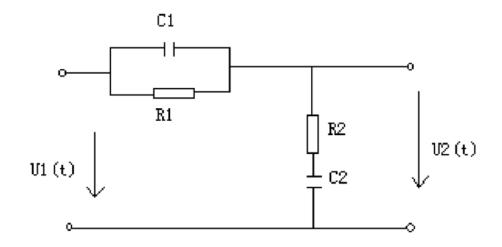


图2-87 电路网络系统

答案与解析——

上面 R_1 与 C_1 并联的等效阻抗为 $rac{rac{R_1}{C_1S}}{R_1+rac{1}{C_1S}}$,右面 R_2 与 C_2 串联的等效阻抗为 $R_2+rac{1}{C_2s}$

因此有——

$$\frac{U_2(s)}{U_1(s)} = \frac{R_2 + \frac{1}{C_2 s}}{\frac{R_1 \frac{1}{C_1 s}}{R_1 + \frac{1}{C_2 s}} + R_2 + \frac{1}{C_2 s}} = \frac{(T_1 s + 1)(T_2 s + 1)}{(T_1 s + 1)(T_2 s + 1) + R_1 C_2 s}, \sharp \Phi T_1 = R_1 C_1, T_2 = R_2 C_2$$

微分方程式——

$$T_1T_2rac{d^2}{dt^2}U_2(t) + (T_1 + T_2 + R_1C_2)rac{d}{dt}U_2(t) + U_2(t) = T_1T_2rac{d^2}{dt^2}U_1(t) + (T_1 + T_2)rac{d}{dt}U_1(t) + U_1(t)$$

(25分,方法不止一种)