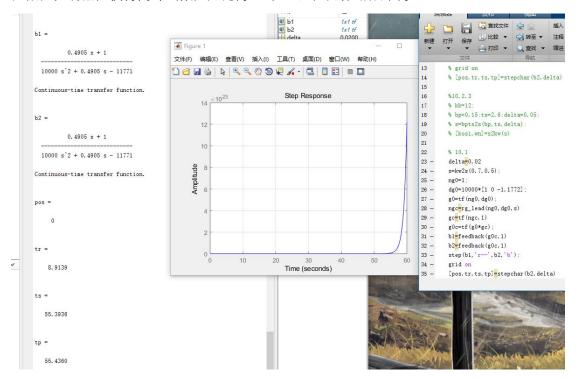
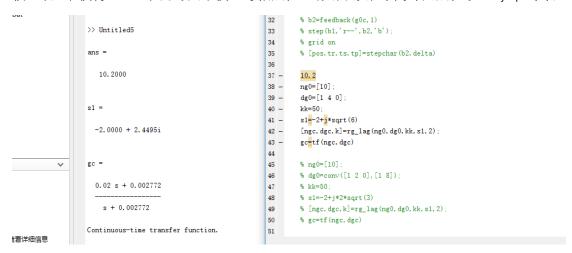
10.1 考虑一个单位负反馈控制系统, 其前向通道传递函数, 应用根轨迹法, 设计一个比例积分微分控制器, 使得闭环函数阻尼比为 0.7, 且无阻尼振荡频率为 0.5



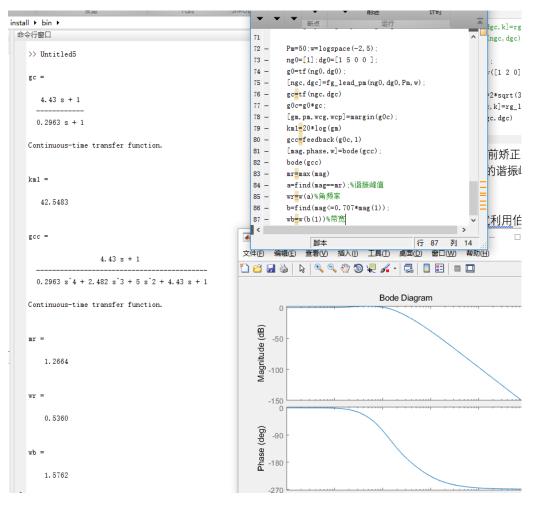
10.2 考虑一个单位负反馈控制系统,已知其前向通道传递函数,应用根轨迹法设计一个滞后校正装置,使得 Kv=50,同时又不使主导极点位置有所改变,原闭环几点位于-2+jsqrt (6);



## 校正装置, 使得 Kv=50, 主导闭环极点位于-2+j2sqrt (3)

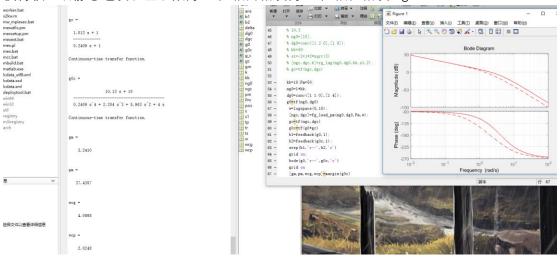
```
● 命令行窗口
                                                                 % gc=tf(ngc, 1)
        >> Untitled5
                                                        30
                                                                 % g0c=tf(g0*gc)
                                                        31
                                                                 % b1=feedback(g0,1)
        s1 =
                                                        32
                                                                 % b2=feedback(g0c, 1)
                                                                 % step(b1, 'r--', b2, 'b');
                                                        33
          -2.0000 + 3.4641i
                                                        34
                                                                % [pos, tr, ts, tp]=stepchar(b2, delta)
                                                       35
                                                        36
                                                        37
                                                                % ng0=[10];
                                                        38
          0.002083 s + 0.0003294
                                                                 % dg0=[1 4 0];
                                                                % kk=50;
                                                        40
               s + 0.0003294
                                                        41
                                                                 % s1=-2+j*sqrt(6)
                                                        42
                                                                 % [ngc, dgc, k]=rg_lag(ng0, dg0, kk, s1, 2);
        Continuous-time transfer function.
                                                                % gc=tf(ngc, dgc)
                                                        43
     fx >>
                                                        45 -
                                                                ng0=[10];
                                                        46 -
                                                                 dg0=conv([1 2 0],[1 8]);
                                                        47 -
                                                                 kk=50;
                                                                 s1=-2+j*2*sqrt(3)
                                                        48 -
                                                                 [ngc, dgc, k]=rg_lag(ng0, dg0, kk, s1, 2);
                                                        50 -
                                                                 gc=tf (ngc, dgc)
                                                        51
```

10.4 考虑一个单位负反馈系统, 试利用伯德图设计一个超前矫正装置, 使得校正后系统相位 裕度大于 10, 相角裕量大于 50, 带宽 1~2, 试问以校正的谐振峰值和角频率各位多少?

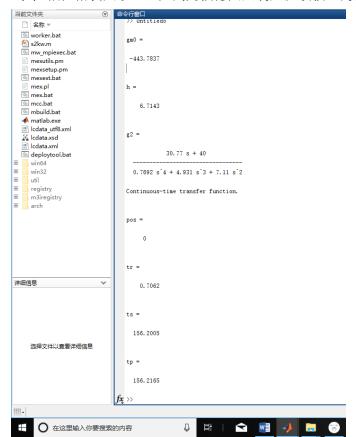


10.5 考虑一个单位负反馈系统,其前向通道传递函数,试利用伯德图,设计一个校正装置,

使得校正后静态速度误差系数为 10, 相角裕度为 50, 幅值裕度 Kg>>=10。



- 10.6 设已知位置随系统不可变部分的传递函数,采取反馈校正方案,要求满足性能指标,
  - (1) 误差系数, c0==及 c0=1/200;
  - (2) 单位阶跃相应的超调量小于 30
  - (3) 幅值裕度大于 6db, 试用伯德图法确定反馈校正的参数



```
88
         % wb=w(b(1))%带宽
 89
          % 10.6
 90
         kk-200; bp=0.3; ts=0.7;
 91 -
 92 -
         delta=0.05;
 93 -
         mg0=1;
         {\tt dgo=conv}([1,0],{\tt conv}([0.1,1],{\tt conv}([0.02,1],{\tt conv}([0.01,1],[0.005,1]))));\\
 94 -
 95 -
          g0=tf(ng0, dg0);
 96 -
         w=logspace(-4,3);
 97 -
         t=[0:0.1:3];
 98 -
          [mag, phase]=bode(kk*g0, w);
 99 -
         [gm0, pm0, wg0, wc0]=margin(mag, phase, w);
100 -
          gm0=20*log(gm0)
101 -
         mr=0.6+2.5*bp;
102 -
         wc=ceil((2+1.5*(mr-1)+2.5*(mr-1)^2)*pi/ts);
103 -
         h = (mr+1)/(mr-1)
104 -
         w1=2*wc/(h+1);
105 -
         w2=h*w1;
106 -
         w1=wc/10;
107 -
         w2=25;
         ng1=[1/w1, 1];
108 -
109 -
         dg1=conv([1/w2, 1], conv([1, 0], [1, 0]));
110 -
         g1=tf(ng1, dg1);
         g=polyval(ng1, j*wc)/polyval(dg1, j*wc);
111 -
112 -
         k=abs(1/g);
113 -
         g1=tf(k*g1);
114 -
         h=tf(dg1, ng1);
115 -
         kh=1/k;
116 -
         h=tf(kh*h);
117 -
         g2=feedback(kk*g0, h)
118 -
         b1=feedback(kk*g0, 1);
119 -
         b2=feedback(g2,1);
         bode (b1, b2)
120 -
121
122 -
          grid on;
123 -
          [pos, tr, ts, tp] stepchar (b2, delta)
124
```