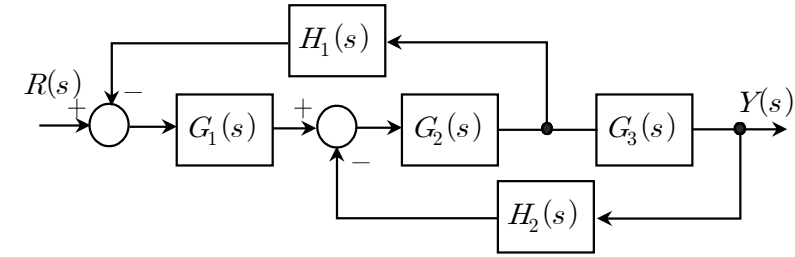


자동제어

문 1. 다음 그림과 같이 블록선도로 나타낸 시스템의 폐루프 전달함수

$$\frac{Y(s)}{R(s)}$$



- ① $\frac{Y(s)}{R(s)} = \frac{G_1 G_2 G_3}{1 + G_1 G_2 G_3 H_1 H_2}$
- ② $\frac{Y(s)}{R(s)} = \frac{G_1 G_2 G_3}{1 + G_1 G_2 H_1 + G_2 G_3 H_2}$
- ③ $\frac{Y(s)}{R(s)} = \frac{G_1 G_2 G_3}{1 + G_1 G_2 H_1 + G_2 G_3 H_2 + G_1 G_2 G_3 H_1 H_2}$
- ④ $\frac{Y(s)}{R(s)} = \frac{G_1 G_2 G_3 H_1 H_2}{1 + G_1 G_2 H_1 + G_2 G_3 H_2 + G_1 G_2 G_3 H_1 H_2}$

문 2. 제어시스템의 극점과 영점이 시스템의 응답특성에 미치는 영향에 대한 설명으로 옳지 않은 것은?

- ① 모든 극점이 s 평면의 좌반부(left half plane)에 존재하면 시스템은 안정하고, 그 중 하나라도 우반부(right half plane)에 존재하면 불안정하다.
- ② 안정한 시스템의 시간응답특성은 일반적으로 s 평면의 원점에 가까운 극점들에 의하여 지배된다.
- ③ 안정한 시스템의 지배극점(dominant pole)이 s 평면의 허수축으로부터 멀어질수록 일반적으로 시스템의 대역폭은 더 좁아진다.
- ④ 영점이 s 평면의 우반부에 존재하면 일반적으로 출력에 언더슈트(undershoot) 현상이 발생하게 된다.

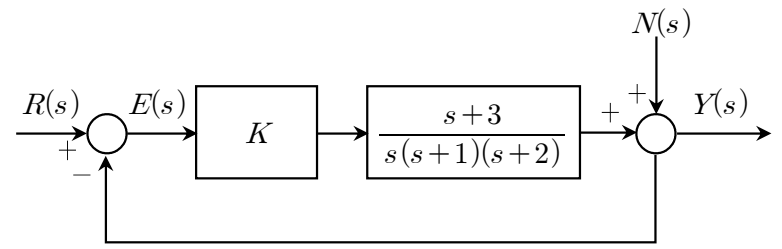
문 3. 전달함수 $G(s) = \frac{4K}{s^2 + (K+3)s + 4K}$ 인 시스템에 계단입력(step input)을 인가하였을 때, 출력에 오버슈트(overshoot)가 발생되는

- ① $K < 1, K > 9$
- ② $1 < K < 9$
- ③ $K < 0, K > 9$
- ④ $0 < K < 9$

문 4. 전달함수 $G(s) = \frac{1}{s^2 + 2s + 9}$ 인 시스템에 정현파신호 $10 \cos 3t$ 를

- ① $\frac{5}{3}$
- ② $\frac{10}{3}$
- ③ $\frac{15}{3}$
- ④ $\frac{20}{3}$

문 5. 다음의 블록선도에서 기준입력 $R(s)$ 에 단위램프신호를 인가하고 외란 $N(s)$ 가 0으로 주어질 때, 정상상태 오차를 0.1보다 크지 않게 하는 K 의 범위는?



- ① $0 \leq K \leq \frac{10}{3}$
- ② $0 \leq K \leq \frac{20}{3}$
- ③ $K \geq \frac{10}{3}$
- ④ $K \geq \frac{20}{3}$

문 6. 다음 그림 (a)의 기계시스템을 그림 (b)와 같은 전기회로로 표현할 경우 R, L, C 에 해당하는 값은? (단, M : 질량, K : 스프링상수, f : 점성마찰계수, R : 저항, L : 인덕턴스, C : 커패시턴스라고 한다)

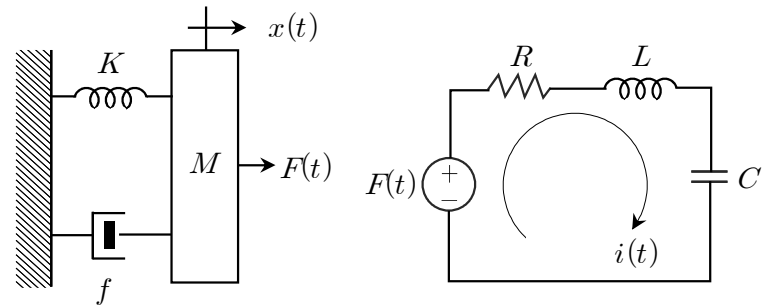


그림 (a)

그림 (b)

- | | R | L | C |
|---|---------------|-----|---------------|
| ① | f | M | $\frac{1}{K}$ |
| ② | M | K | f |
| ③ | $\frac{1}{f}$ | M | K |
| ④ | M | f | $\frac{1}{K}$ |

문 7. 다음의 상태방정식에서 $x(t)$ 는 상태변수(state variable), $u(t)$ 는 입력, $y(t)$ 는 출력일 때, 시스템의 임펄스응답(impulse response) $h(t)$ 는?

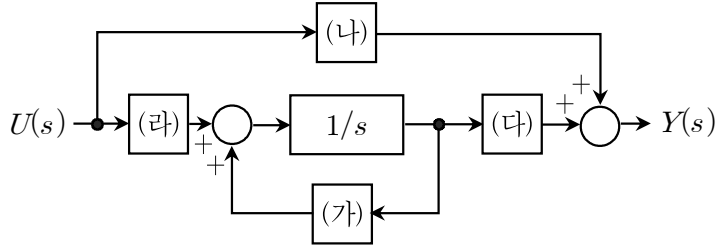
$$\dot{x}(t) = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -3 & -4 \end{bmatrix} x(t) + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} u(t)$$

$$y(t) = [1 \quad 3] x(t)$$

- ① $h(t) = \begin{cases} -2e^{-t} + 2e^{-3t}, & t \geq 0 \\ 0, & t < 0 \end{cases}$
- ② $h(t) = \begin{cases} 2e^{-t} - 2e^{-3t}, & t \geq 0 \\ 0, & t < 0 \end{cases}$
- ③ $h(t) = \begin{cases} 4e^{-t} - e^{-3t}, & t \geq 0 \\ 0, & t < 0 \end{cases}$
- ④ $h(t) = \begin{cases} -e^{-t} + 4e^{-3t}, & t \geq 0 \\ 0, & t < 0 \end{cases}$

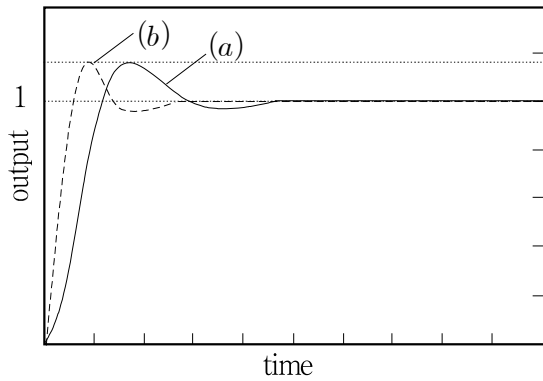
문 8. 다음의 상태방정식을 블록선도로 나타낼 때, (가) ~ (라)의 각 블록에 해당하는 행렬을 순서대로 맞게 나타낸 것은?

$$\begin{aligned}\dot{x} &= Ax + Bu \\ y &= Cx + Du\end{aligned}$$



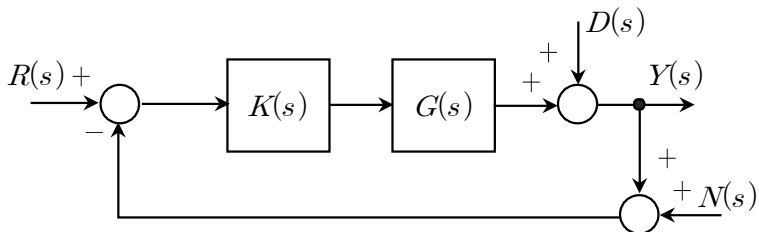
- | | (가) | (나) | (다) | (라) |
|---|-----|-----|-----|-----|
| ① | A | D | C | B |
| ② | A | B | C | D |
| ③ | A | D | B | C |
| ④ | C | D | A | B |

문 9. 다음 그림은 감쇠비(ζ)와 고유진동주파수(ω_n)에 따른 표준 2차 시스템의 단위 계단응답들을 나타낸다. 실선그래프 (a)가 $\zeta=0.5$, $\omega_n=2$ 인 경우일 때, 점선그래프 (b)에 대한 감쇠비와 고유진동수로 가장 알맞은 것은?



- | | ζ | ω_n |
|---|---------|------------|
| ① | 0.1 | 1 |
| ② | 0.1 | 4 |
| ③ | 0.5 | 1 |
| ④ | 0.5 | 4 |

문 10. 다음 폐루프 제어시스템의 주파수대역 성능에 대한 설명으로 옳은 것은? (단, $R(s)$, $D(s)$, $N(s)$ 는 각각 저주파 명령추종, 저주파 외란, 고주파 센서노이즈 입력신호의 라플라스변환이다)



- 명령추종 성능을 좋게하기 위해서는 $K(s)G(s)$ 의 이득이 저주파영역에서 작은 값을 가져야 한다.
- 외란제거 성능을 좋게하기 위해서는 $K(s)G(s)$ 의 이득이 저주파영역에서 작은 값을 가져야 한다.
- 센서잡음 영향을 작게하기 위해서는 $K(s)G(s)$ 의 이득이 고주파영역에서 큰 값을 가져야 한다.
- 제어기 $K(s)$ 는 $K(s)G(s)$ 의 이득이 저주파영역에서 크고 고주파영역에서 작은 값을 갖도록 설계되는 것이 좋다.

문 11. 다음과 같은 2차 시스템의 가제어성(controllability)과 가관측성(observability)에 대한 설명으로 옳은 것은?

$$\begin{aligned}\dot{x}(t) &= \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ -3 & -1 \end{bmatrix} x(t) + \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} u(t) \\ y(t) &= [1 \ 1] x(t)\end{aligned}$$

- 제어가능, 관측가능
- 제어가능, 관측불가능
- 제어불가능, 관측가능
- 제어불가능, 관측불가능

문 12. 다음 전달함수를 갖는 시스템의 단위 임펄스응답으로 옳은 것은?

$$G(s) = \frac{2s+5}{s^2+4s+5}$$

- $e^{-2t}(\cos t + 2\sin t)$
- $e^{-2t}(\cos t - 2\sin t)$
- $e^{-2t}(2\cos t + \sin t)$
- $e^{-2t}(2\cos t - \sin t)$

문 13. 다음 그림 (a)의 페루프 제어시스템의 극점이 s 평면상에서 그림 (b)와 같이 위치하도록 하기 위한 비례미분(PD) 제어기의 계수 k_p , k_d 는?

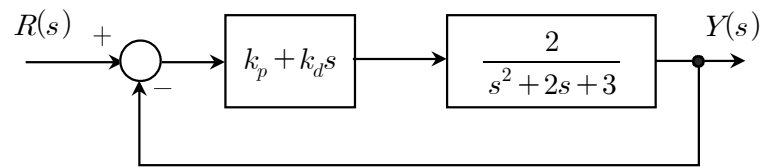


그림 (a)

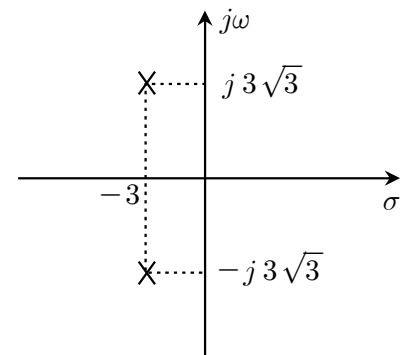


그림 (b)

- | | k_p | k_d |
|---|-------|-------|
| ① | 2 | 16.5 |
| ② | 4.5 | 33 |
| ③ | 16.5 | 2 |
| ④ | 33 | 4.5 |

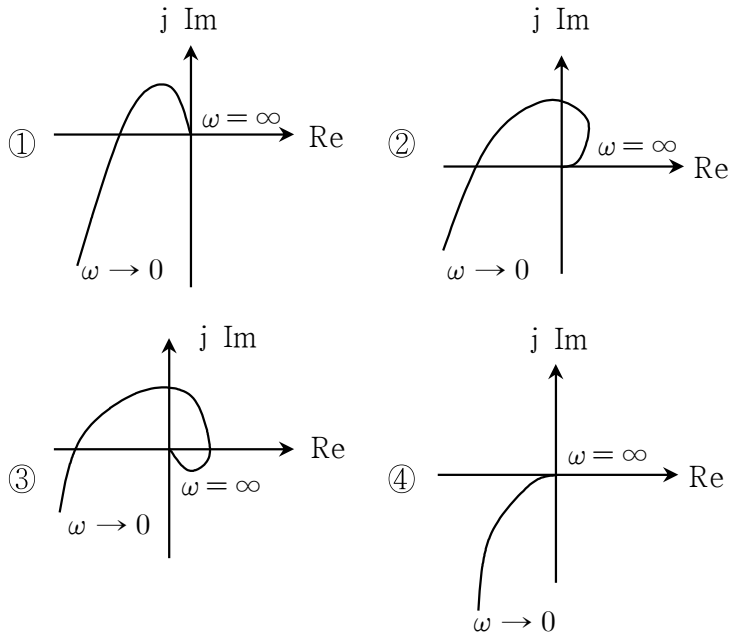
문 14. 루프전달함수가 $G(s)H(s) = \frac{K}{s(s+1)(s+4)}$, $K > 0$ 인 제어시스템의 근궤적(root locus)에 대한 설명으로 옳은 것을 모두 고르면?

- 점근선의 각도는 60° , 180° , 300° 이다.
- 점근선이 실수축과 만나는 점은 -2 이다.
- 근궤적이 허수축을 지날 때 근의 값은 $+j2$ 와 $-j2$ 이다.
- 근궤적이 허수축을 지나는 점에서의 K 값은 20 이다.

- ㄱ, ㄴ
- ㄱ, ㄷ
- ㄱ, ㄷ, ㄹ
- ㄴ, ㄷ, ㄹ

문 15. 다음 전달함수 $G(s)$ 의 나이퀴스트(Nyquist) 선도로 가장 알맞은 것은?

$$G(s) = \frac{1}{s(s+2)}$$



문 16. 다음 글에서 제어시스템 설계에 대한 설명으로 옳은 것을 모두 고르면?

- ㄱ. 비례(P)제어기를 사용하면 오버슈트(overshoot)와 상승시간(rise time)을 동시에 줄일 수 있다.
- ㄴ. 비례적분(PI)제어기를 사용하면 정상상태오차(steady state error)를 줄일 수 있다.
- ㄷ. 비례미분(PD)제어기의 효과는 진상(phase-lead)제어기의 효과와 비슷하다.
- ㄹ. 비례적분미분(PID)제어기는 PI제어기와 PD제어기의 곱으로 표현할 수도 있다.

- ① ㄱ, ㄴ
- ② ㄴ, ㄷ
- ③ ㄴ, ㄹ
- ④ ㄴ, ㄷ, ㄹ

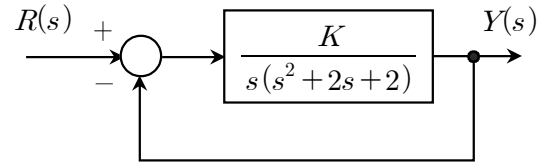
문 17. 다음 시스템에 상태궤환제어 $u = -[k_1 \ k_2]x + r$ 을 적용하였을 때, 시스템의 감쇠비와 고유주파수가 각각 0.5와 10이 되기 위한 $\frac{k_2}{k_1}$ 는?

$$\dot{x} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -2 & -1 \end{bmatrix} x + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} u$$

$$y = [1 \ 0]x$$

- ① $\frac{9}{98}$
- ② $\frac{11}{98}$
- ③ $\frac{98}{11}$
- ④ $\frac{98}{9}$

문 18. 다음 폐루프 제어시스템의 이득여유가 20[dB]가 되도록 하는 K 는?



- ① 0.3
- ② 0.4
- ③ 0.5
- ④ 0.6

문 19. 다음 전달함수 $H(s)$ 의 안정성을 보장하는 K 의 범위는?

$$H(s) = \frac{1+K}{s^3 + 2s^2 + (K+2)s + 4K+2}$$

- ① $1 < K < 4$
- ② $K < 1, K > 4$
- ③ $-0.5 < K < 1$
- ④ $K < -0.5, K > 1$

문 20. 정현파 입력신호들에 대한 선형시스템의 정상상태 출력들이 아래의 표와 같을 때, 이 시스템의 대역폭(또는 차단주파수) 및 위상교차 주파수에서의 이득은? (단, 대역이득은 0[dB]이다)

입력	출력
$\sin(50\pi t)$	$\frac{1}{\sqrt{2}}\sin(50\pi t - \frac{\pi}{2})$
$\sin(100\pi t)$	$\frac{1}{2}\sin(100\pi t - \pi)$

	대역폭[Hz]	이득[dB]
①	25	-3
②	25	-6
③	50	-3
④	50	-6