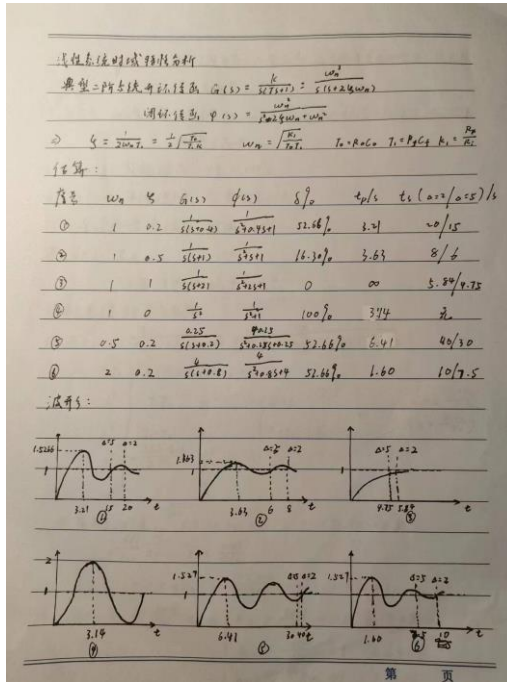

西安交通大学

姓名：张晓宇、白柯渊
班级：自动化 2101
日期：2023 年 11 月 13 日

自动控制原理实验 第一次实验报告

1 预习报告

1.1 预习报告——张晓宇



1. ω_n 不变, ζ 变化: $\delta/\%$ 随 ω_n 变大而减小; 即 R_1 变大而 R_2 不变, $\delta/\%$ 变大而减小。

2. ω_n 不变, ζ 变化: $\delta/\%$ 不变 ($\delta/\%$ 与 ω_n 无关); 即 R_1 随 ω_n 变大而减小; 在 R_1 随 ω_n 变大而减小。

3. $\zeta = 0$ 时, 等幅振荡, $\delta/\% = 100\%$

4. $\zeta = 1$ 时, 临界阻尼, 临界阻尼状态。

5. $0 < \zeta < 1$ 时, 衰减振荡, 欠阻尼状态。

思考题 1: 见上 1, 2。

2: k 不变, T 增大 $\Rightarrow \delta/\% \uparrow, t_p \uparrow$

连续系统稳定性分析

1. $G(s) = \frac{k}{s^2 + (T_1 + T_2)s + T_1 T_2}$ $\Rightarrow \phi(s) = \frac{k}{s^2 + (T_1 + T_2)s + T_1 T_2}$

① $T_1 T_2 s^2 + (T_1 + T_2)s + k = 0$

s^2 | $T_1 T_2$ | 1 $\Rightarrow \begin{cases} k > 0 \\ T_1 + T_2 - T_1 T_2 k > 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} 0 < k < \frac{T_1 + T_2}{T_1 T_2} \\ k < \frac{T_1 + T_2}{T_1 T_2} \end{cases}$

s^1 | $T_1 + T_2$ | k

s^0 | k | 0

② T 不变, k 变化: $T_1 = C_1 R_1 = 0.1, T_2 = C_2 R_2 = 0.5$

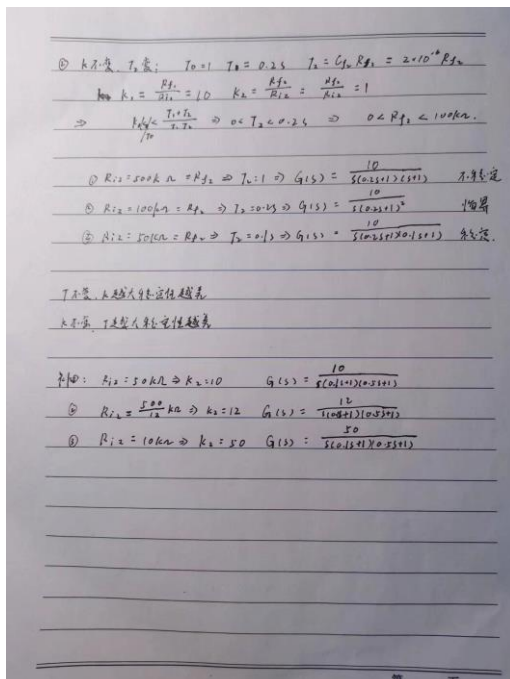
$k_1 = \frac{R_1}{R_2} = 1, k_2 = \frac{R_1}{R_2} = 1$

故 $0 < k < k_2 < \frac{0.1+0.5}{0.1 \times 0.5} \Rightarrow 0 < k < 12$

即 $R_{12} = \frac{R_1}{R_2} \Rightarrow R_{12} > \frac{R_1}{R_2} \Rightarrow R_{12} > \frac{R_1}{R_2}$ 时, 系统稳定

$R_{12} = \frac{R_1}{R_2}$ 时, 临界稳定

$R_{12} < \frac{R_1}{R_2}$ 时, 不稳定。



1.2 预习报告——白柯渊

实验报告 **成绩**

课程: 自动控制实验

专业班号: 自动化2101 组别: _____

姓名: 白柯渊 学号: 221140214

同组者: 张皓宇

实验日期: _____ 年 月 日

实验报告日期: _____ 年 月 日

报告退发: (订正、重做)

教师审批签字: _____

第 页 (共 页)

实验名称 线性系统时域特性分析 (预习报告)

一、实验目的

1. 掌握测试系统响应曲线的模拟实验方法。
2. 研究二阶系统的特征参数与阻尼比和自然频率对阶跃响应动态指标的影响。

二、实验原理

典型二阶系统开环传递函数为: $G(s) = \frac{K}{s(s+1)} = \frac{\omega_n^2}{s(s+2\zeta\omega_n + \omega_n^2)}$

典型二阶系统闭环传递函数为: $\frac{C(s)}{R(s)} = \frac{\omega_n^2}{s^2 + 2\zeta\omega_n s + \omega_n^2}$

阻尼比 $\zeta = \frac{2\omega_n\tau_1}{1} = \frac{2\tau_1}{T_n}$

自然频率 $\omega_n = \frac{1}{\sqrt{T_n^2 - 4\tau_1^2}}$

积分环节 $T_n = 2\zeta\omega_n$

一阶惯性环节 $\frac{K}{s+1}$: $T_n = R\zeta C$, $K = \frac{R}{T_n}$

三、实验估算

ω_n	ζ	$G(s)$	$\frac{C(s)}{R(s)}$	M_p	t_p	t_s (0.02)
1	0.2	$\frac{1}{s(s+1)}$	$\frac{1}{s^2 + 0.4s + 1}$	47.4%	2.13	17.24/20.15
1	0.5	$\frac{1}{s(s+1)}$	$\frac{1}{s^2 + s + 1}$	16.3%	3.13	8.16

实验报告 **成绩**

课程: _____

专业班号: _____ 组别: _____

姓名: _____ 学号: _____

同组者: _____

实验日期: _____ 年 月 日

实验报告日期: _____ 年 月 日

报告退发: (订正、重做)

教师审批签字: _____

第 页 (共 页)

实验名称

ω_n	ζ	$G(s)$	$\frac{C(s)}{R(s)}$	M_p	t_p	t_s (0.02/0.5)
1	1	$\frac{1}{s(s+2)}$	$\frac{1}{s^2 + 2s + 1}$	0	0.0	5.84/4.75
1	0	$\frac{1}{s^2}$	$\frac{1}{s^2 + 1}$	100%	2.05	3.38/4.53
0.5	0.2	$\frac{0.25}{s(s+0.2)}$	$\frac{0.25}{s^2 + 0.2s + 0.25}$	52.7%	6.41	40/30
2	0.2	$\frac{4}{s(s+0.8)}$	$\frac{4}{s^2 + 0.8s + 4}$	47.9%	1.60	19.75

三、理论分析:

实验报告 **成绩**

课程: _____

专业班号: _____ 组别: _____

姓名: _____ 学号: _____

同组者: _____

实验日期: _____ 年 月 日

实验报告日期: _____ 年 月 日

报告退发: (订正、重做)

教师审批签字: _____

第 页 (共 页)

实验名称

四、二阶系统特征参数对系统特性与性能指标的影响

1. 当 ω_n 不变, ζ 变化时: 超调量 M_p 随 ζ 增大而减小, 峰值时间 t_p 随 ζ 增大而增大, 调节时间 t_s 随 ζ 增大而减小。
2. 当 ζ 不变, ω_n 变化时: 超调量 M_p 不发生变化 (说明 M_p 与 ω_n 无关), t_p 随 ω_n 增大而减小, 且变化倍数与 ω_n 变化倍数呈倒数关系, t_s 变化规律与 t_p 相同。
3. 当 $\zeta = 0$ 时, 系统波形为等幅振荡, 超调量为 100%。
4. 当 $\zeta = 1$ 时, 系统波形为单调递增, 系统处于临界阻尼状态。
5. 当 $\zeta > 1$ 时, 系统波形为单调递减, 系统处于过阻尼状态。

实验报告 **成绩**

课程: _____

专业班号: _____ 组别: _____

姓名: _____ 学号: _____

同组者: _____

实验日期: _____ 年 月 日

实验报告日期: _____ 年 月 日

报告退发: (订正、重做)

教师审批签字: _____

第 页 (共 页)

实验名称

五、思考题

1. 二阶系统的特征参数与 ω_n 的变化对系统动态性能的影响: ω_n 不变, ζ 变大时, 超调量和调节时间都减小, 峰值时间增大。 ζ 不变, ω_n 变大时, 超调量不变, 峰值时间和调节时间都减小。
2. 时间常数 T 改变, 超调量 M_p 、调节时间 t_s 如何变化? 当 K 一定, T 增大时, 超调量 M_p 上升, 调节时间 t_s 增大。

实验报告		成绩
第 页 (共 页)		
课程: 自动控制原理	实验日期: 年 月 日	
专业班号: 自动化201 组别	实验日期: 年 月 日	
姓名: 王大为	学号: 2201400114	报告退发: (订正、重做)
同组者: 张晗宇	教师审批签字:	
实验名称: 线性系统稳定性分析 (预习报告)		
<p>一、实验目的</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. 熟悉、掌握劳氏判据, 用劳氏判据对三阶系统进行稳定性分析 2. 研究线性系统的开环比例系数 K 与时间常数 T 对稳定性的影响 <p>二、实验原理</p> <p>开环传递函数 $G(s) = \frac{K}{T_1 s (T_2 s + 1) (T_3 s + 1)}$</p> <p>特征方程 $1 + G(s) = 0 \Rightarrow T_1 T_2 T_3 s^3 + (T_1 + T_2 + T_3) s^2 + K = 0$</p> <p>劳氏判据推导三阶系统 K 与 T 的稳定性范围过程:</p> <p>1. $T_1 T_2 > 0, T_1 T_3 > 0, T_2 T_3 > 0$</p> <p>2. $\begin{vmatrix} 1 & T_1 T_2 & 1 \\ T_1 T_2 & \frac{K}{T_1} & T_2 \\ T_1 & \frac{K}{T_1 T_2} - \frac{T_2}{T_1} & 0 \end{vmatrix} > 0 \Rightarrow \frac{(T_1 T_2 - K) - (T_1 + T_2)}{-(T_1 + T_2)} > 0$</p> <p>解得 $\frac{1}{T_1 T_2} > T_0 = R_0 C_0$</p> <p>1. 时域分析 $\frac{K}{T_1 T_2} > T_0 = R_0 C_0$</p> <p>2. 频域分析 $\frac{K}{T_1 T_2} > T_0 = R_0 C_0$</p>		

实验报告		成绩
第 页 (共 页)		
课程: 自动控制原理	实验日期: 年 月 日	
专业班号: 自动化201 组别	实验日期: 年 月 日	
姓名: 王大为	学号: 2201400114	报告退发: (订正、重做)
同组者: 张晗宇	教师审批签字:	
实验名称: 线性系统稳定性分析 (预习报告)		
<p>三、实验估算</p> <p>① T 变化时, 改变 K:</p> <p>$T_0 = R_0 C_0 = 1$</p> <p>$K_1 = \frac{R_{F1}}{R_{I1}} = 1, K_2 = \frac{R_{F2}}{R_{I2}} = \frac{500K}{R_{I2}}$</p> <p>特征方程: $0.05 s^3 + 0.6 s^2 + s + K = 0$</p> <p>劳斯阵列:</p> $\begin{vmatrix} s^3 & 0.05 & 1 \\ s^2 & 0.6 & K \\ s^1 & \frac{0.05 \times 0.6 - K}{0.6} & 0 \\ s^0 & K & 0 \end{vmatrix}$ <p>$\therefore \begin{cases} K > 0 \\ 0.05 \times 0.6 - K > 0 \end{cases} \Rightarrow 0 < K < 12$</p> <p>$\therefore K_2 = \frac{K}{R_{I1}} = K$</p> <p>由于 $K_2 = \frac{500K}{R_{I2}} \Rightarrow R_{I2} > 41.7K$</p> <p>② K 变化时, 改变 T:</p> <p>$T_0 = R_0 C_0 = 1$</p> <p>$T_1 = R_{F1} C_{I1} = 0.2, T_2 = R_{F2} C_{I2} = 2 \times 10^{-4} R_{F2}$</p> <p>$K_1 = \frac{R_{F1}}{R_{I1}} = 10, K_2 = \frac{R_{F2}}{R_{I2}} = 1, K = K_1 K_2 = 10$</p> <p>特征方程: $0.2 T_2 s^3 + (0.2 + T_2) s^2 + s + 10 = 0$</p> <p>劳斯阵列:</p> $\begin{vmatrix} s^3 & 0.2 T_2 & 1 \\ s^2 & 0.2 + T_2 & 10 \\ s^1 & \frac{0.2 T_2 \times 10 - (0.2 + T_2)}{0.2 + T_2} & 0 \\ s^0 & 10 & 0 \end{vmatrix}$ <p>$\therefore \begin{cases} 0.2 T_2 > 0 \\ 0.2 + T_2 > 0 \\ 0.2 T_2 \times 10 - (0.2 + T_2) > 0 \end{cases} \Rightarrow 0 < T_2 < 0.2$</p> <p>$\therefore T_2 = 2 \times 10^{-4} R_{F2}$</p> <p>$\therefore R_{F2} < 10^3 \Omega$</p>		

实验报告		成绩
第 页 (共 页)		
课程: 自动控制原理	实验日期: 年 月 日	
专业班号: 自动化201 组别	实验日期: 年 月 日	
姓名: 王大为	学号: 2201400114	报告退发: (订正、重做)
同组者: 张晗宇	教师审批签字:	
实验名称: 线性系统稳定性分析 (预习报告)		
<p>① T 变化时, 改变 K:</p> <p>$\begin{vmatrix} s^3 & 0.05 & 1 \\ s^2 & 0.6 & K \\ s^1 & \frac{0.05 \times 0.6 - K}{0.6} & 0 \\ s^0 & K & 0 \end{vmatrix}$</p> <p>$\therefore \begin{cases} K > 0 \\ 0.05 \times 0.6 - K > 0 \end{cases} \Rightarrow 0 < K < 12$</p> <p>$\therefore K_2 = \frac{K}{R_{I1}} = K$</p> <p>由于 $K_2 = \frac{500K}{R_{I2}} \Rightarrow R_{I2} > 41.7K$</p> <p>② K 变化时, 改变 T:</p> <p>$T_0 = R_0 C_0 = 1$</p> <p>$T_1 = R_{F1} C_{I1} = 0.2, T_2 = R_{F2} C_{I2} = 2 \times 10^{-4} R_{F2}$</p> <p>$K_1 = \frac{R_{F1}}{R_{I1}} = 10, K_2 = \frac{R_{F2}}{R_{I2}} = 1, K = K_1 K_2 = 10$</p> <p>特征方程: $0.2 T_2 s^3 + (0.2 + T_2) s^2 + s + 10 = 0$</p> <p>劳斯阵列:</p> $\begin{vmatrix} s^3 & 0.2 T_2 & 1 \\ s^2 & 0.2 + T_2 & 10 \\ s^1 & \frac{0.2 T_2 \times 10 - (0.2 + T_2)}{0.2 + T_2} & 0 \\ s^0 & 10 & 0 \end{vmatrix}$ <p>$\therefore \begin{cases} 0.2 T_2 > 0 \\ 0.2 + T_2 > 0 \\ 0.2 T_2 \times 10 - (0.2 + T_2) > 0 \end{cases} \Rightarrow 0 < T_2 < 0.2$</p> <p>$\therefore T_2 = 2 \times 10^{-4} R_{F2}$</p> <p>$\therefore R_{F2} < 10^3 \Omega$</p> <p>K 与 T 对系统稳定性的影响:</p> <p>K 越大, 系统稳定性越差。</p> <p>T 越大, 系统稳定性越差。</p>		

2 实验内容

2.1 实验一、线性系统时域特性分析

1. 已知系统的模拟电路，在 NI ELVIS II 教学实验板上，利用运算放大器、电阻、电容自行搭建二阶模拟闭环系统。阶跃信号由实验板模拟量输出口 A00 输出，接到二阶系统输入端。将二阶系统的输入端与输出端分别接实验板模拟量输入接口 AI0(+) 与 AI1(+), 采样阶跃输入信号与二阶系统的阶跃响应信号。搭建模拟电路时，应当注意：运算放大器的 Vcc 与 Vee 分别接实验板+15V 与-15V，正输入端 IN+应接实验板的 GROUND 端。
2. 写出下面二阶系统 6 组参数的开环传递函数，测量并记录每组参数的阶跃响应曲线，标出各组曲线的超调量 M_p 、峰值时间 t_p 、调整时间 $t_s(\Delta = 2/\Delta = 5)$ 的测量值，与理论值进行比较。将 156 组曲线进行对比分析。
 - 1) $\omega_n = 1$ 不变，取 $\zeta = 0.2$
 $R_i = 200k\Omega, R_f = 500k\Omega, C_f = 5\mu F, R_0 = 500k\Omega, C_0 = 2\mu F$
 - 2) $\omega_n = 1$ 不变，取 $\zeta = 0.5$
 $R_i = 200k\Omega, R_f = 200k\Omega, C_f = 5\mu F, R_0 = 500k\Omega, C_0 = 2\mu F$
 - 3) $\omega_n = 1$ 不变，取 $\zeta = 1$
 $R_i = 200k\Omega, R_f = 100k\Omega, C_f = 5\mu F, R_0 = 500k\Omega, C_0 = 2\mu F$
 - 4) $\omega_n = 1$ 不变，取 $\zeta = 0$
 $R_i = 200k\Omega, R_f = \infty, C_f = 5\mu F, R_0 = 500k\Omega, C_0 = 2\mu F$
 - 5) $\zeta = 0.2$ 不变，取 $\omega_n = 0.5$
 $R_i = 800k\Omega, R_f = 1M\Omega, C_f = 5\mu F, R_0 = 500k\Omega, C_0 = 2\mu F$
 - 6) $\zeta = 0.2$ 不变，取 $\omega_n = 2$
 $R_i = 50k\Omega, R_f = 250k\Omega, C_f = 5\mu F, R_0 = 500k\Omega, C_0 = 2\mu F$

2.2 实验一记录图表

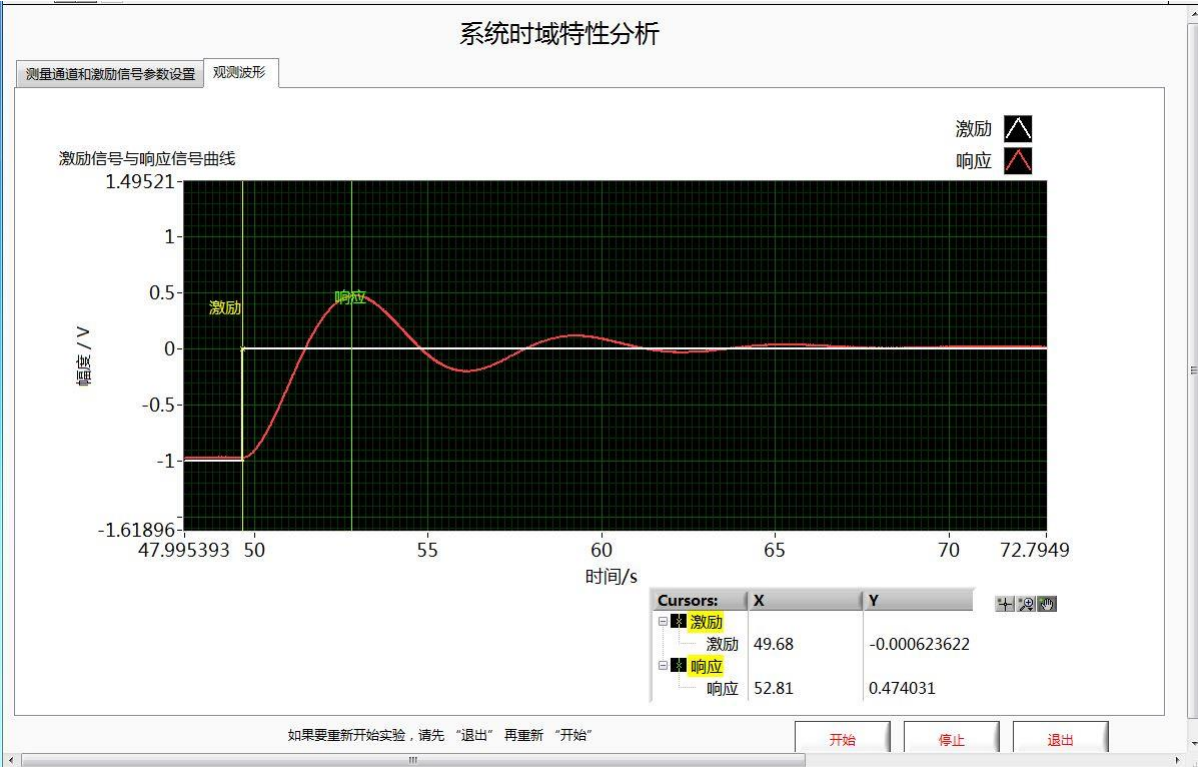


图 2-1 组 1 超调量 M_p 、峰值时间 t_p

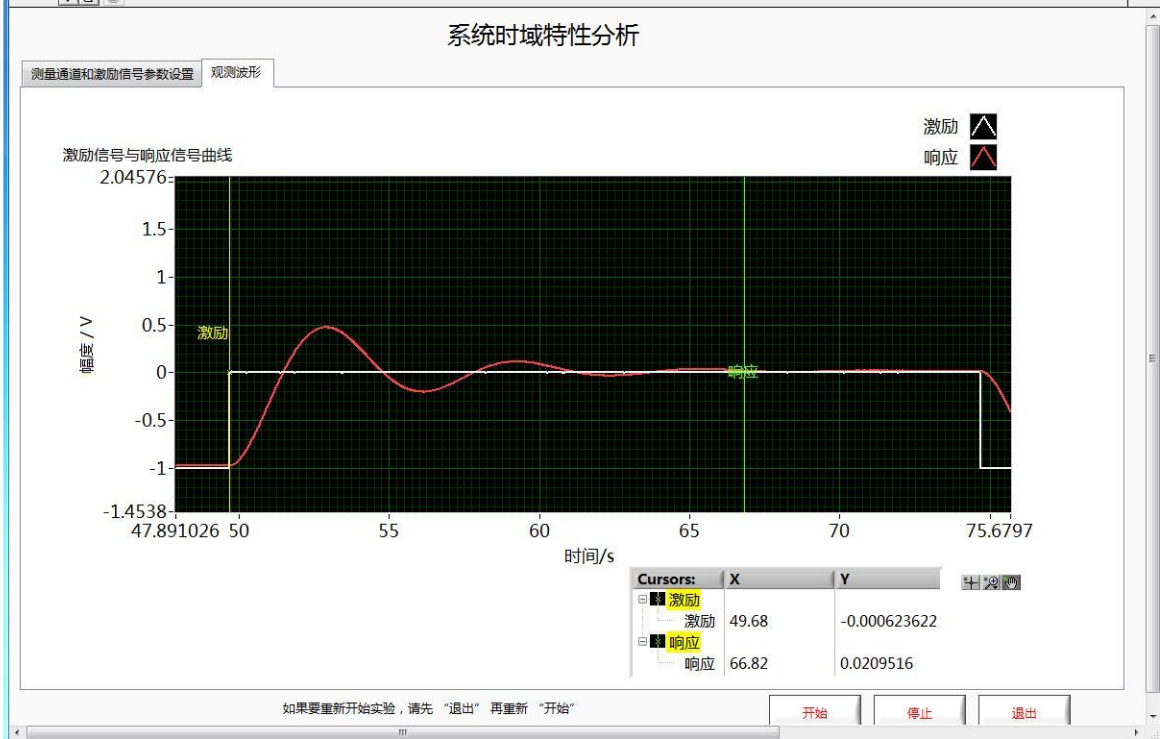


图 2-2 组 1 调整时间 $t_s - \Delta = 2$

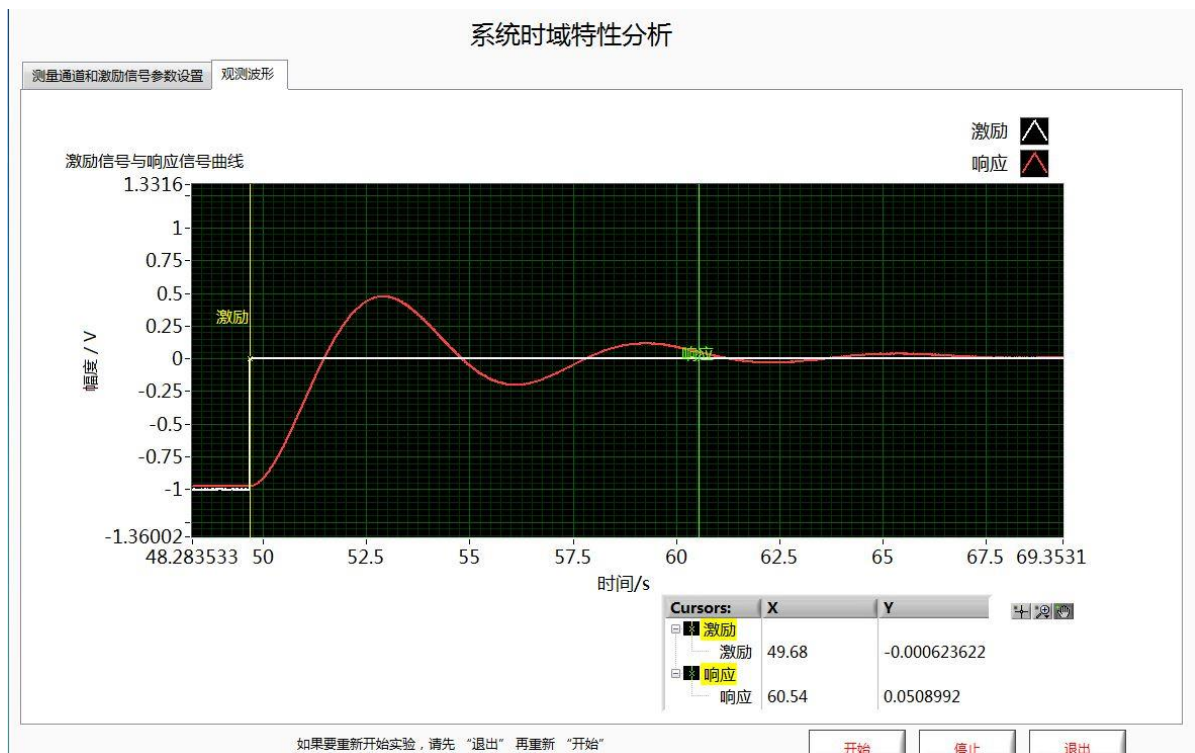


图 2-3 组 1 调整时间 $t_s - \Delta = 5$

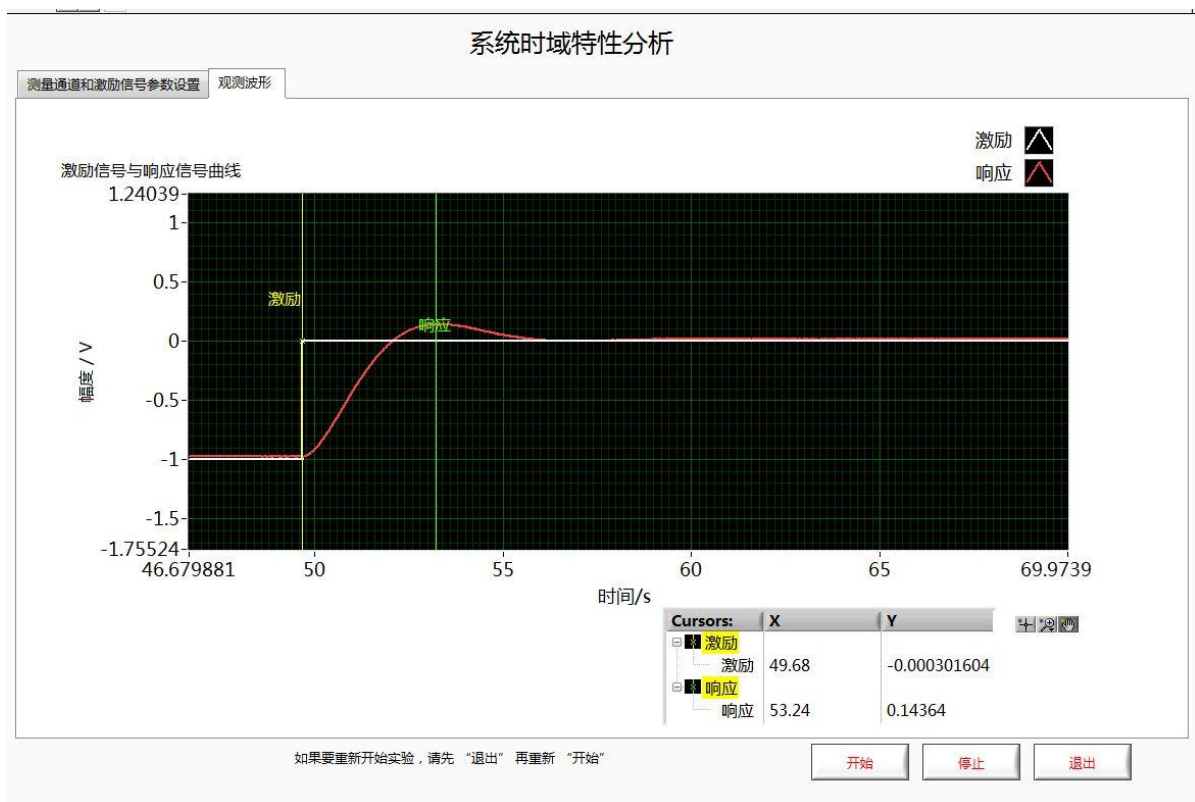


图 2-4 组 2 超调量 M_p 、峰值时间 t_p

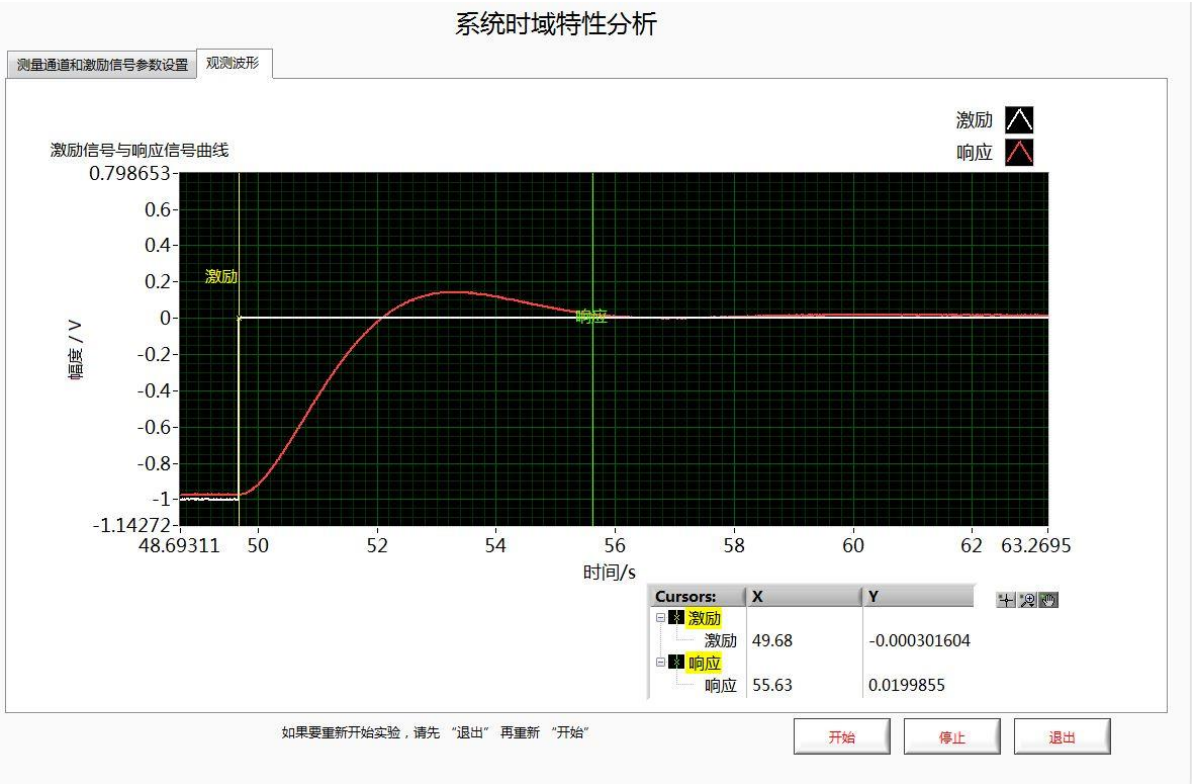


图 2-5 组 2 调整时间 $t_s - \Delta = 2$

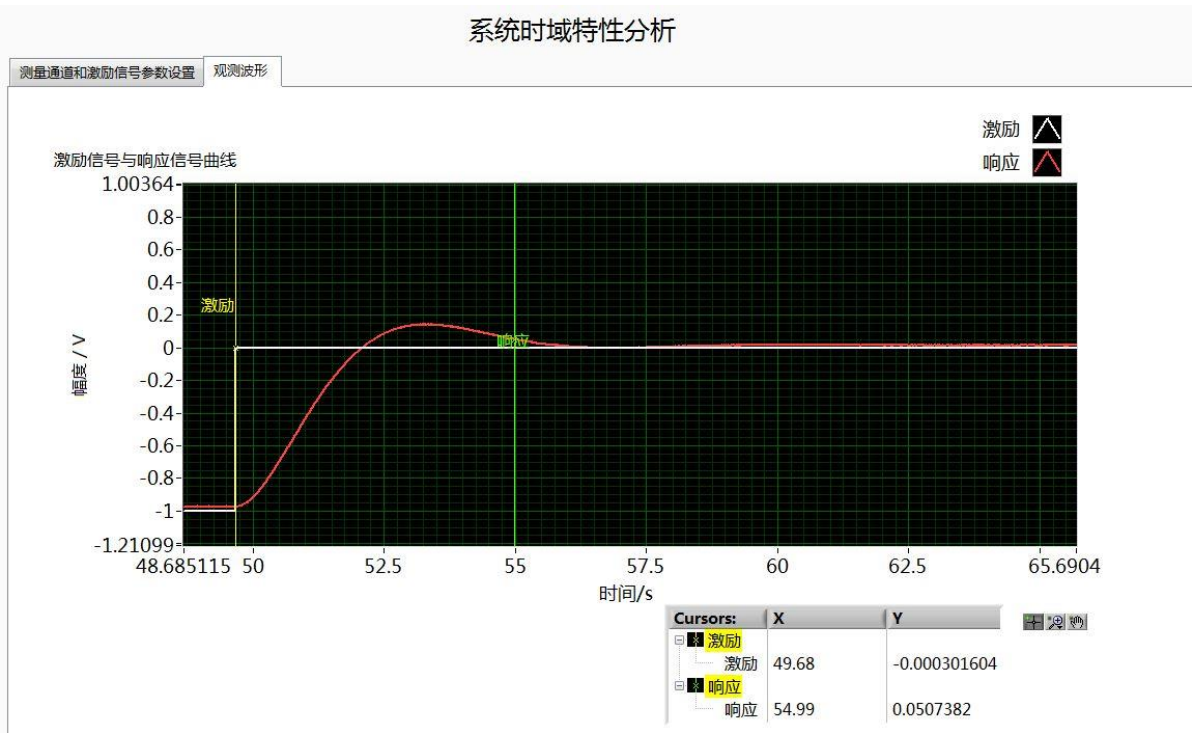


图 2-6 组 2 调整时间 $t_s - \Delta = 5$

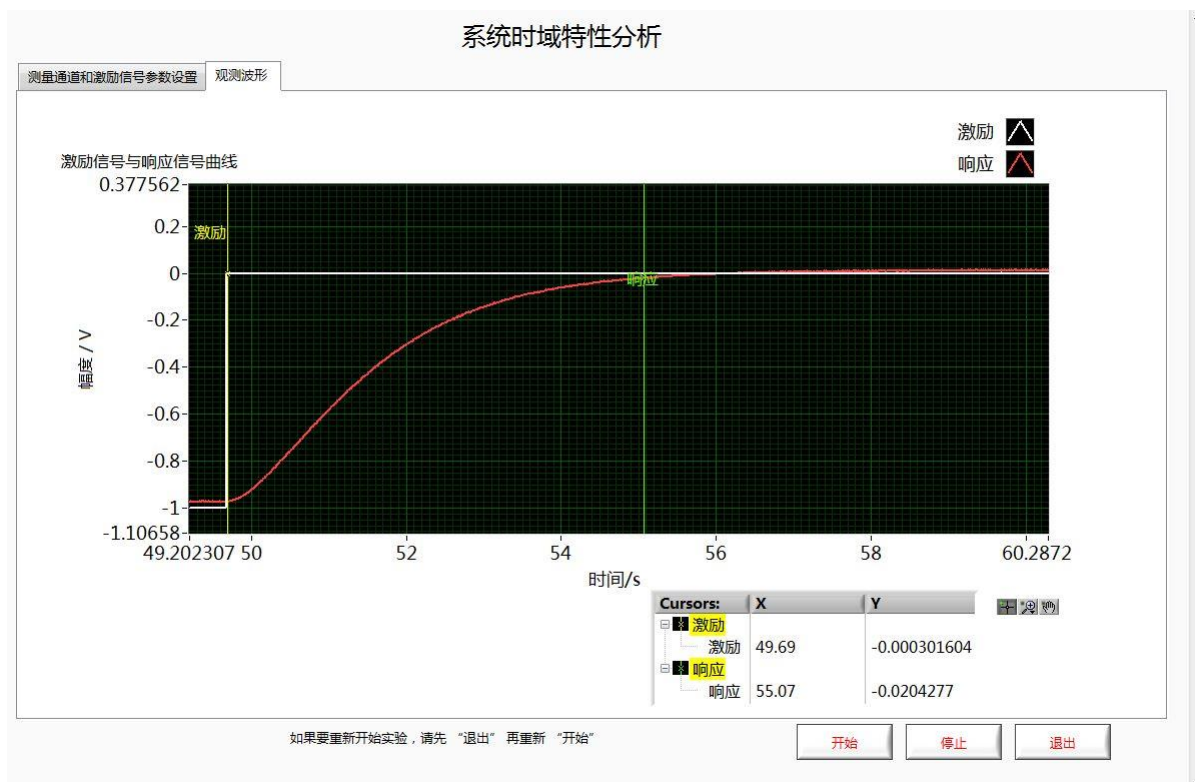


图 2-7 组 3 调整时间 $t_s - \Delta = 2$

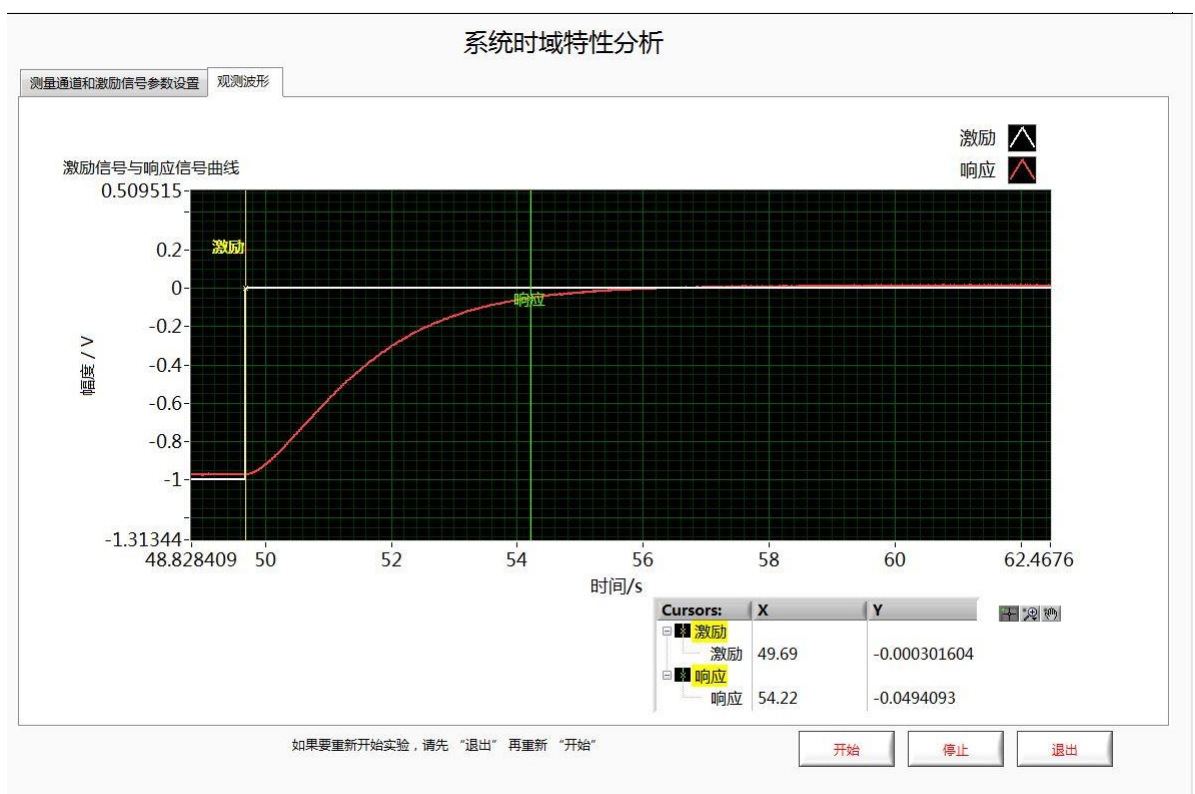


图 2-8 组 3 调整时间 $t_s - \Delta = 5$

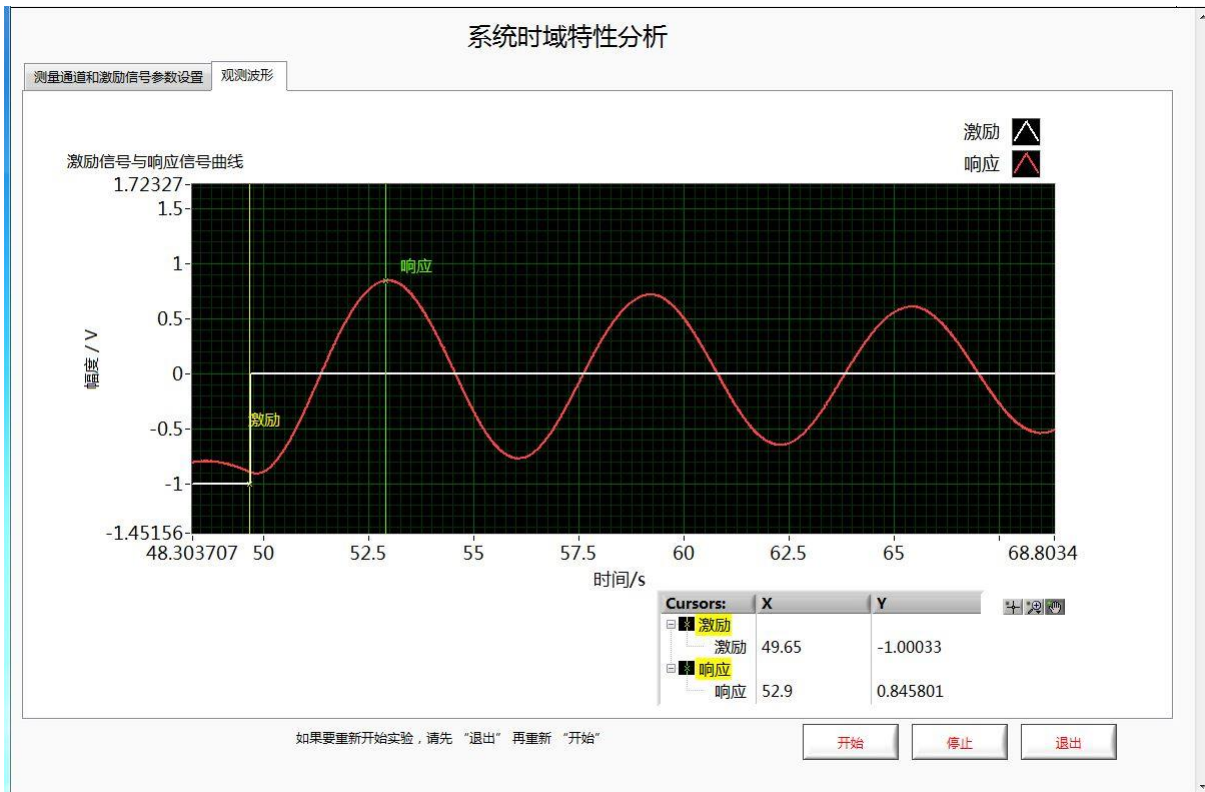


图 2-9 组 4 超调量 M_p 、峰值时间 t_p

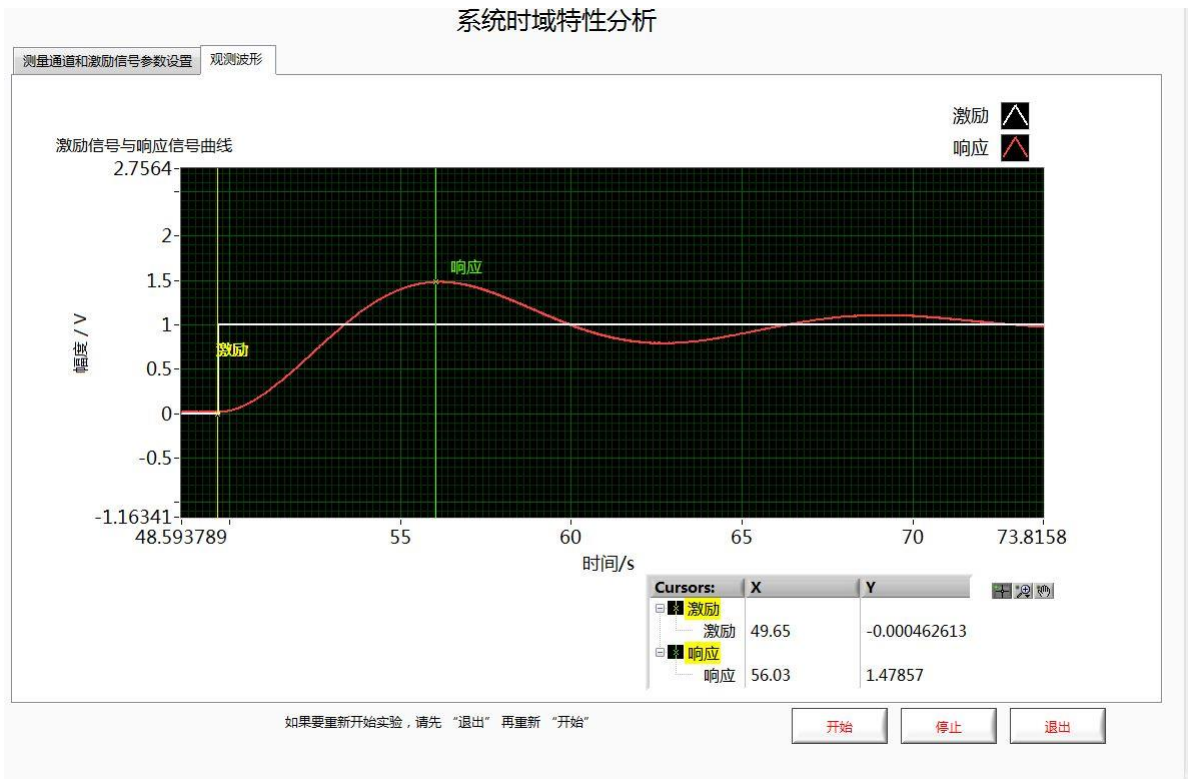


图 2-10 组 5 超调量 M_p 、峰值时间 t_p

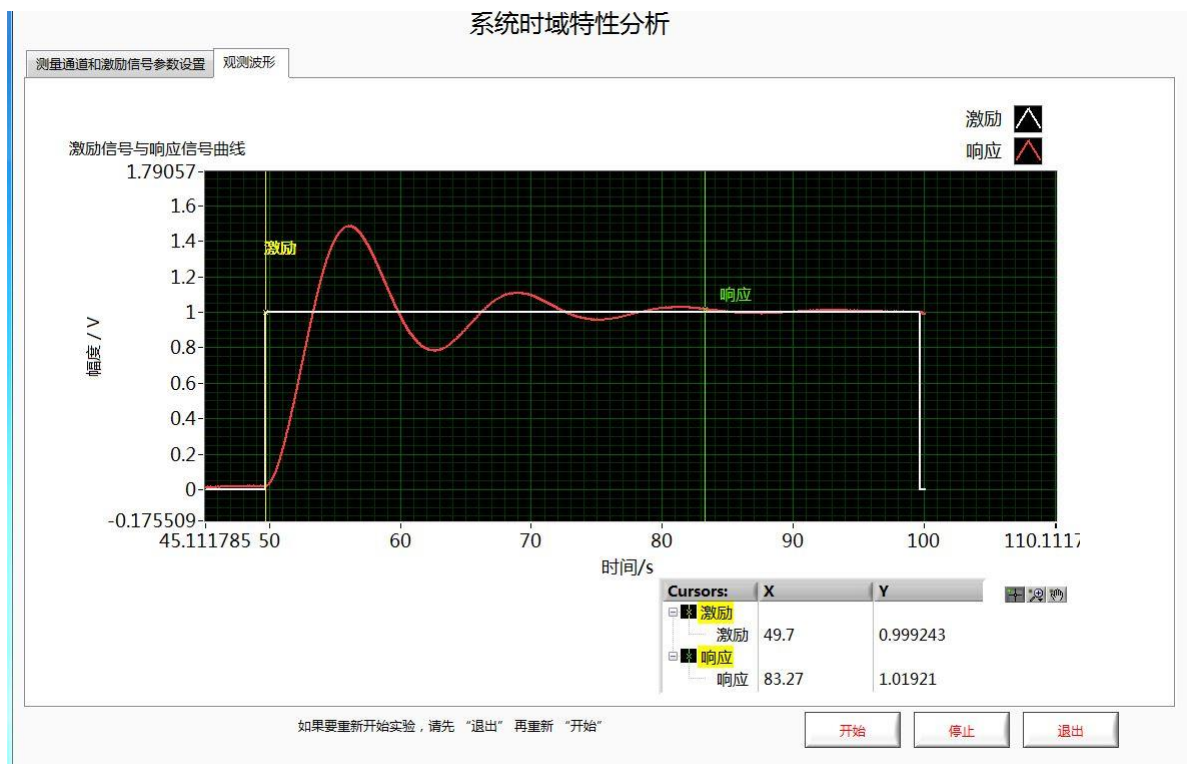


图 2-11 组 5 调整时间 $t_s - \Delta = 2$

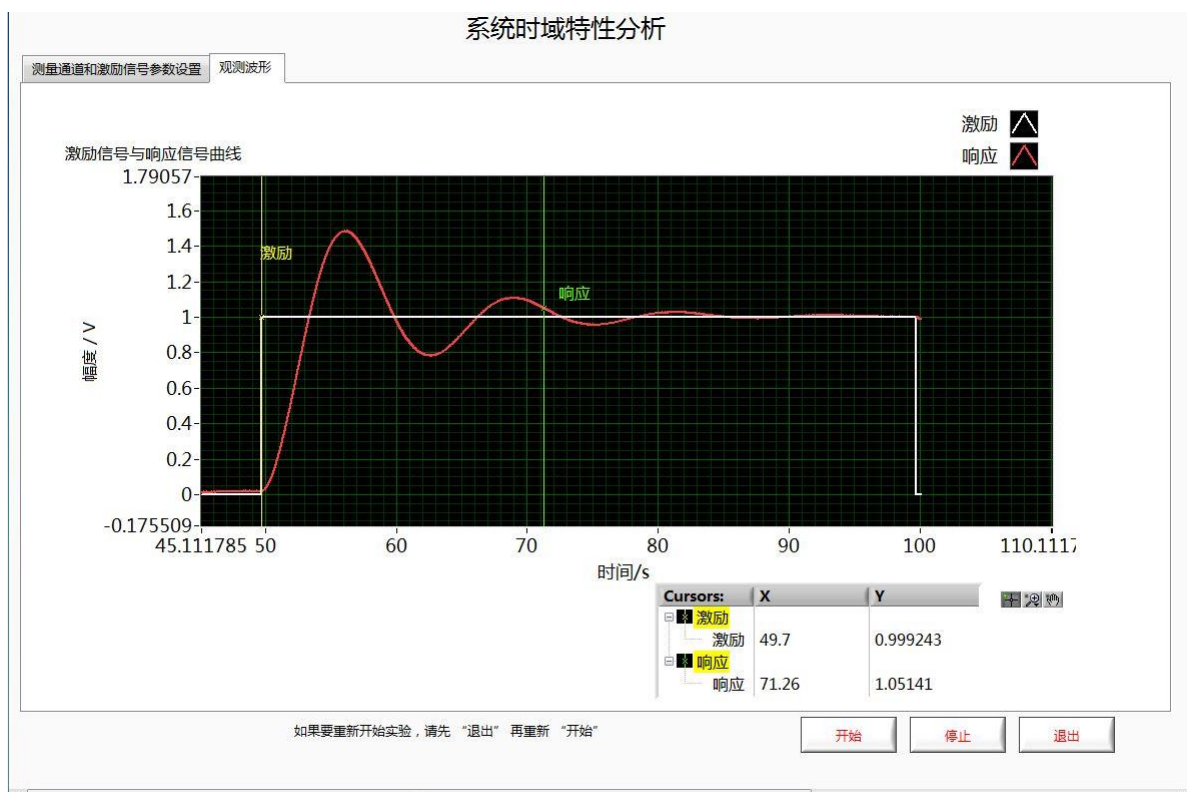


图 2-12 组 5 调整时间 $t_s - \Delta = 5$

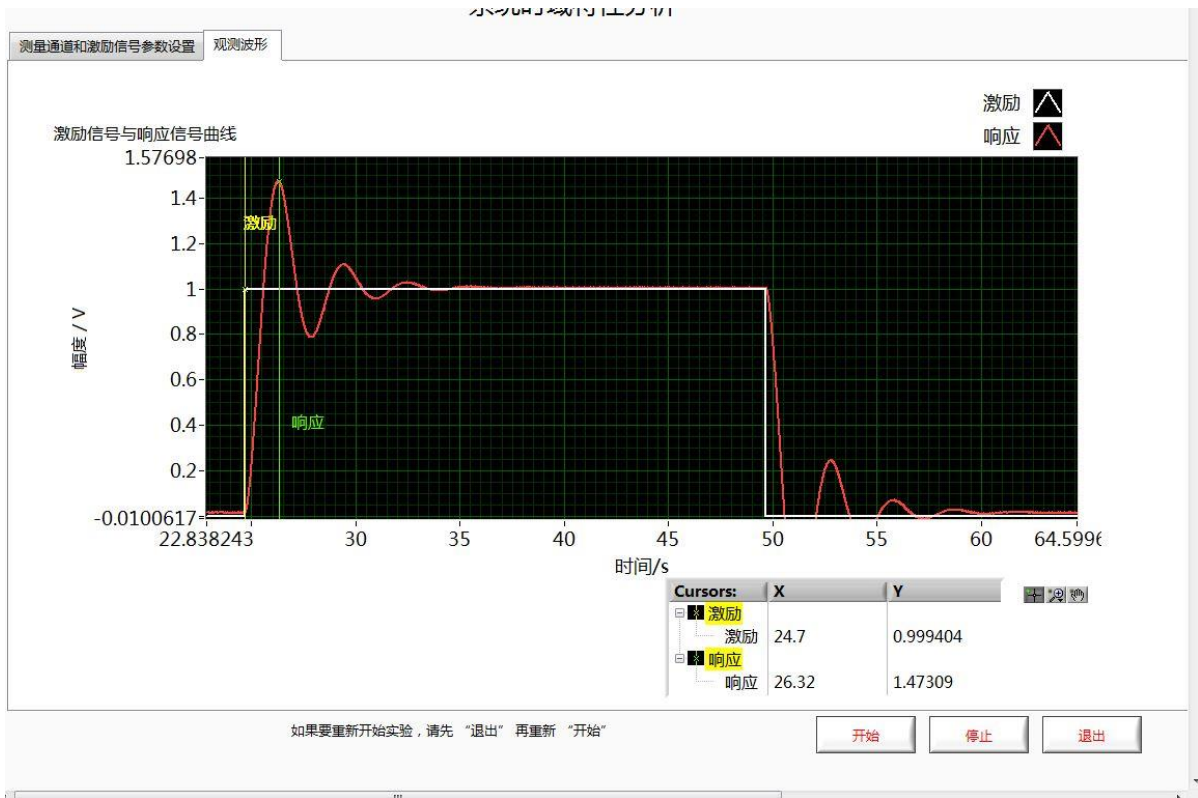


图 2-13 组 6 超调量 M_p 、峰值时间 t_p

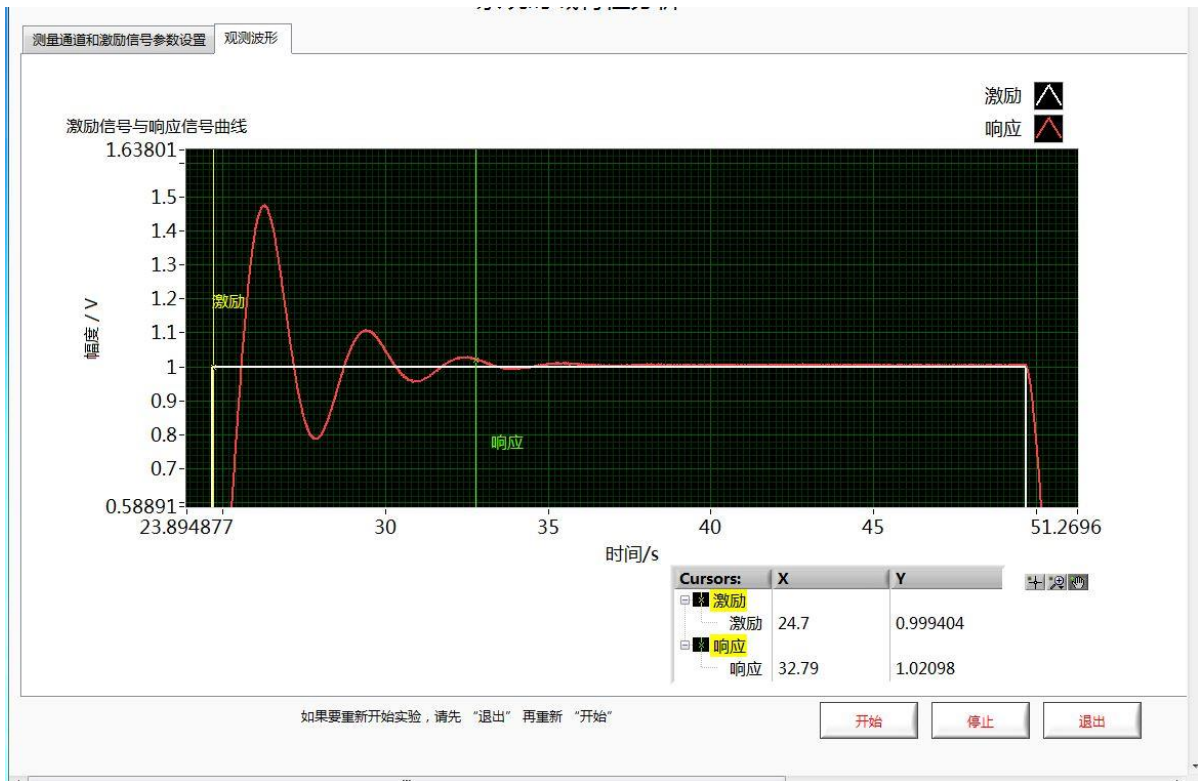


图 2-14 组 6 调整时间 $t_s - \Delta = 2$

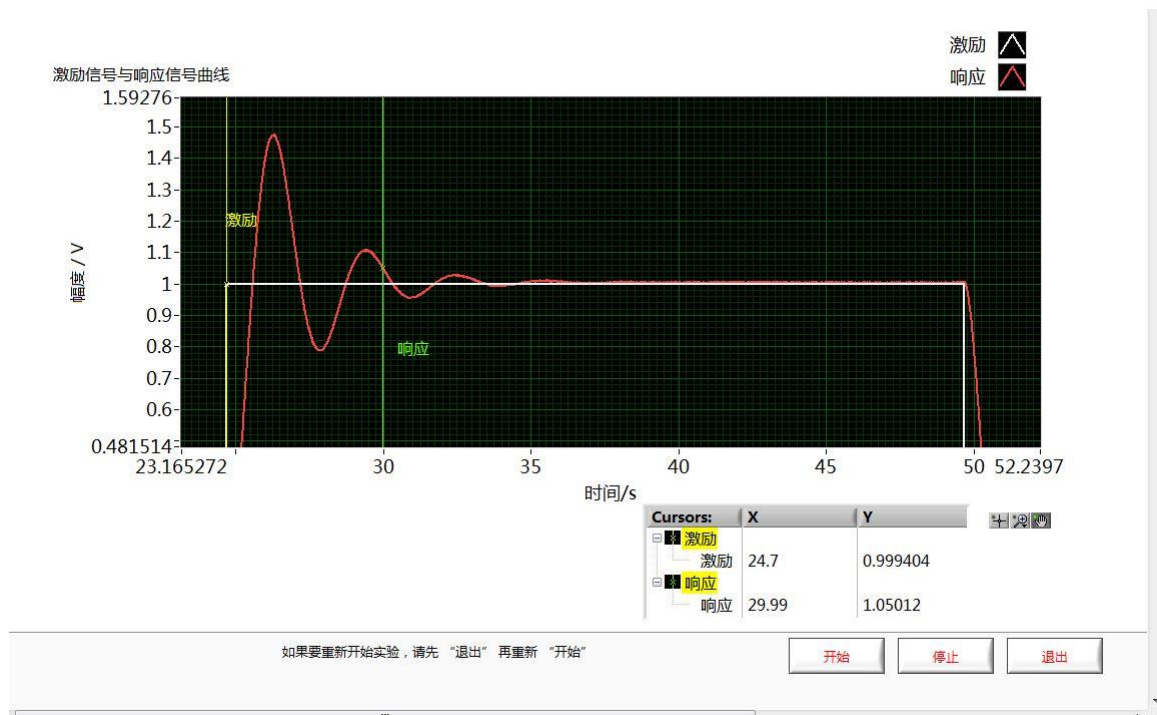


图 2-15 组 6 调整时间 $t_s - \Delta = 5$

2.3 实验二、线性系统稳定性分析

1. 利用劳斯判据，分析三阶系统开环比例系数 K 与时间常数 T 对稳定性的影响，判别开环比例系数与时间常数的稳定范围。
2. 已知系统的模拟电路，在 NI ELVIS II 教学实验板上，利用运算放大器、电阻、电容自行搭建三阶模拟闭环系统。阶跃信号由实验板模拟量输出口 AO0 输出，接到二阶系统输入端。将二阶系统的输入端与输出端分别接实验板模拟量输入接口 AI0(+)与 AI1(+)，采样阶跃输入信号与二阶系统的阶跃响应信号。搭建模拟电路时，应当注意：运算放大器的 V_{cc} 与 V_{ee} 分别接实验板+15V 与-15V，正输入端 $IN+$ 应接实验板的 GROUND 端。
3. 在时间常数不变条件下，改变开环比例系数 K 。三阶系统的阻容参数如下：
 $R_{f2} = 500k\Omega, C_{f2} = 1\mu F, R_{i1} = 100k\Omega, C_{f1} = 1\mu F, R_0 = 500k\Omega, C_0 = 2\mu F$
 求取开环比例系数 K 的稳定范围，选取三组不同 K 值，分别使三阶系统处于稳定、临界稳定、不稳定状态，写出对应的系统开环传递函数，记录曲线。
4. 在开环比例系数不变的条件下，改变时间常数。阻容参数如下：
 $R_{f1} = 100k\Omega, C_{f2} = 2\mu F, R_{i1} = 10k\Omega, C_{f1} = 2\mu F, R_0 = 500k\Omega, C_0 = 2\mu F$
 写出下面三组参数的系统开环传递函数，记录曲线，进行对比分析。
 - 1) $R_{i2} = 500k\Omega, R_{f2} = 500k\Omega$

- 2) $R_{i2} = 100k\Omega, R_{f2} = 100k\Omega$
- 3) $R_{i2} = 50k\Omega, R_{f2} = 50k\Omega$

2.4 实验二记录图表

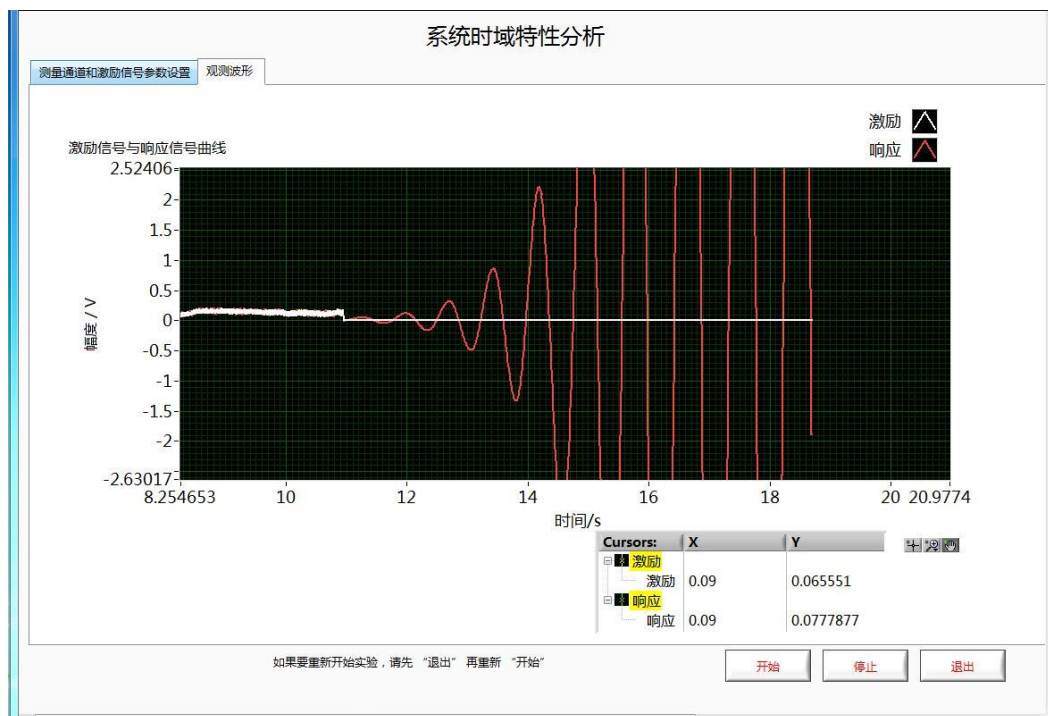


图 2-16 K 变化、 $R_{i2} = 10k\Omega$ 、系统不稳定状态

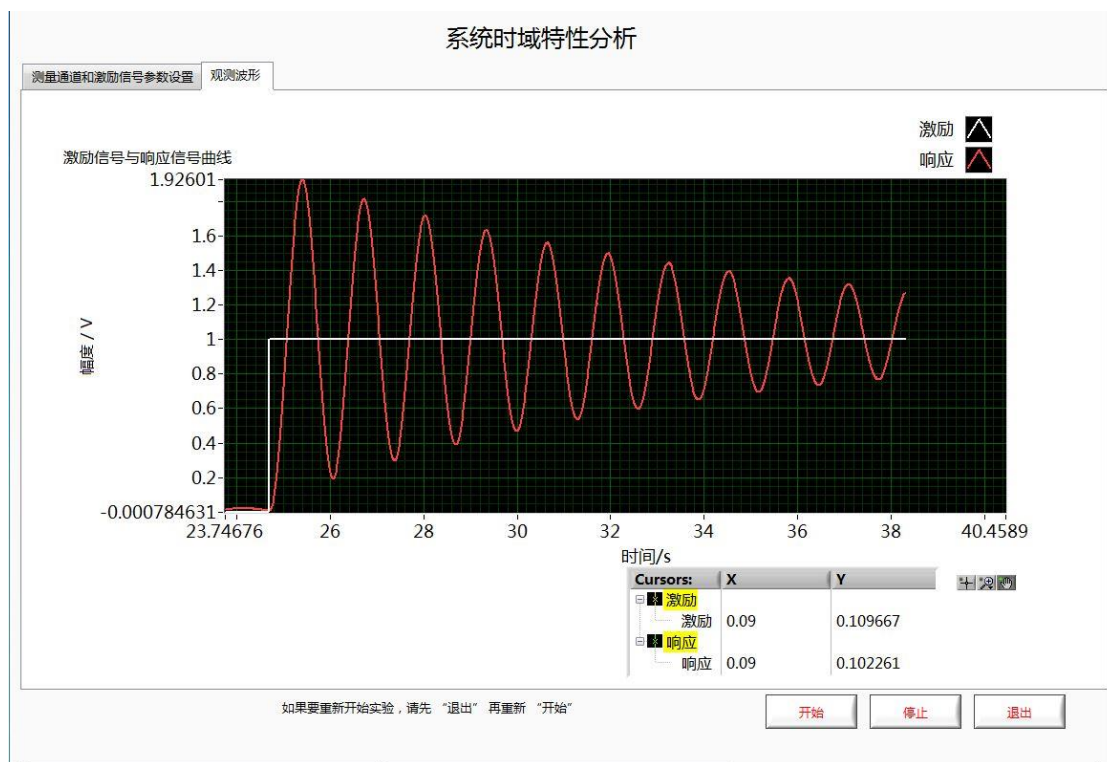


图 2-17 K 变化、 $R_{i2} = 41k\Omega$ 、系统临界稳定状态

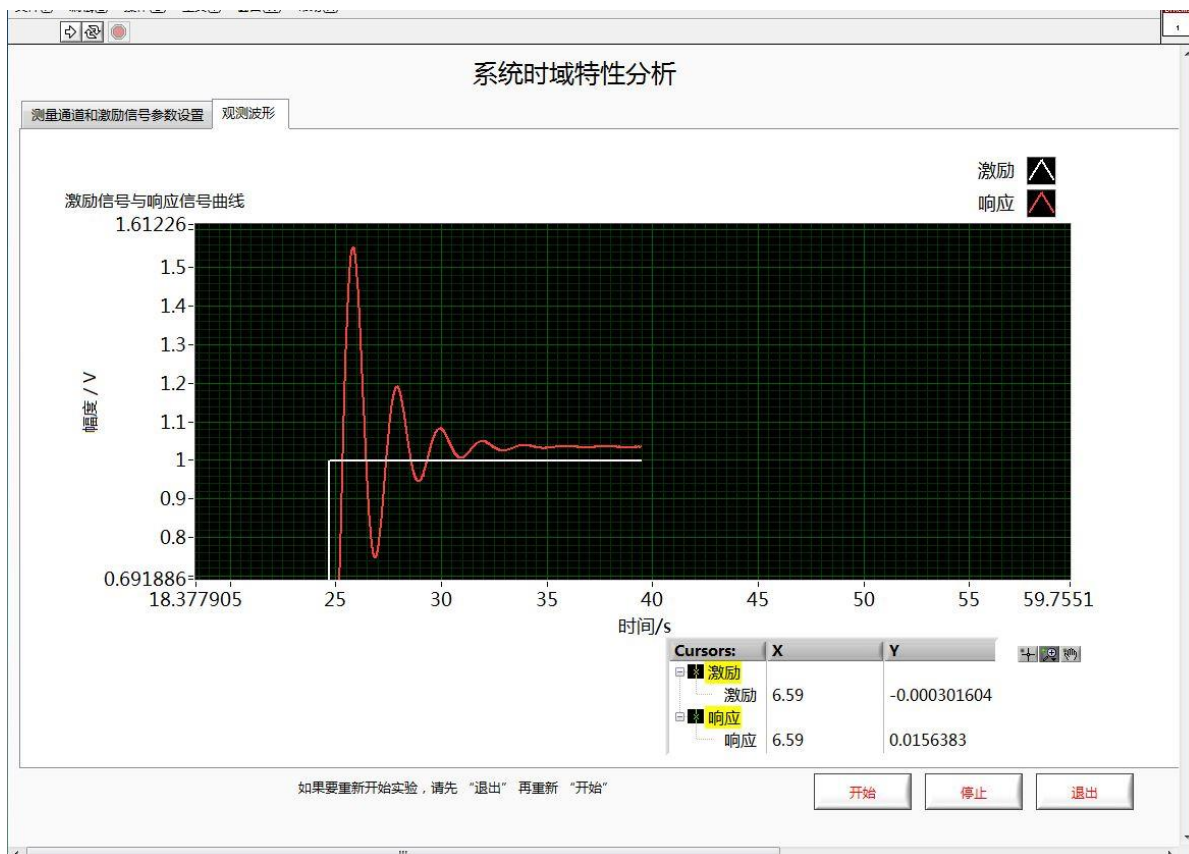


图 2-18 K 变化、 $R_{i2} = 100k\Omega$ 、系统稳定状态

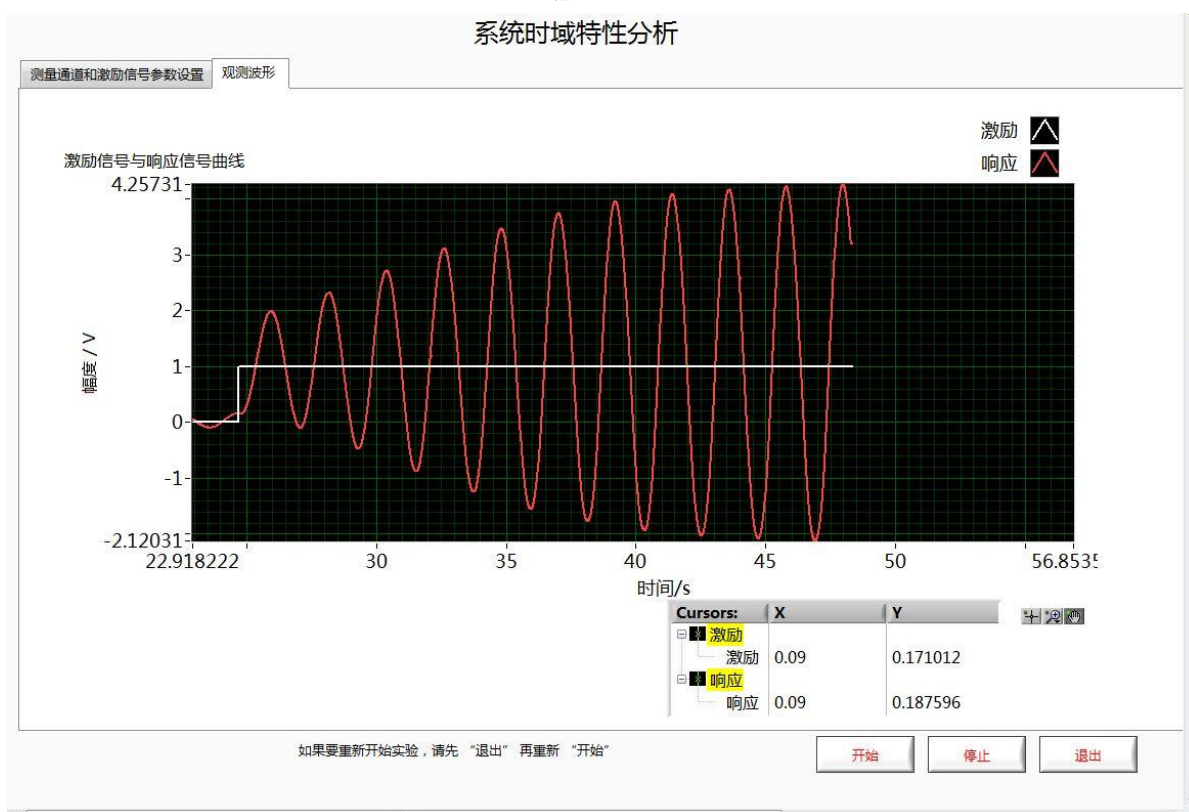


图 2-19 T 变化、 $R_{i2} = R_{f2} = 500k\Omega$ 、系统不稳定状态

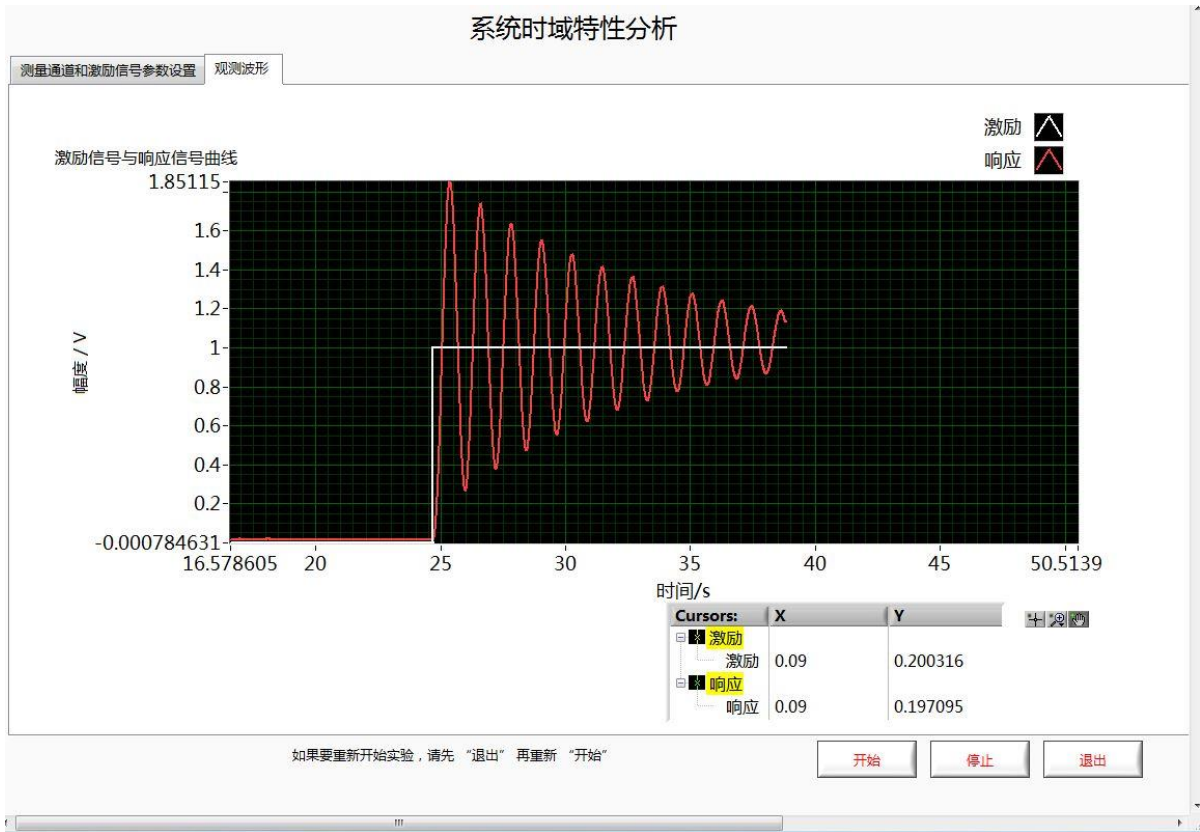


图 2-20 T 变化、 $R_{i2} = R_{f2} = 100k\Omega$ 、系统临界稳定状态

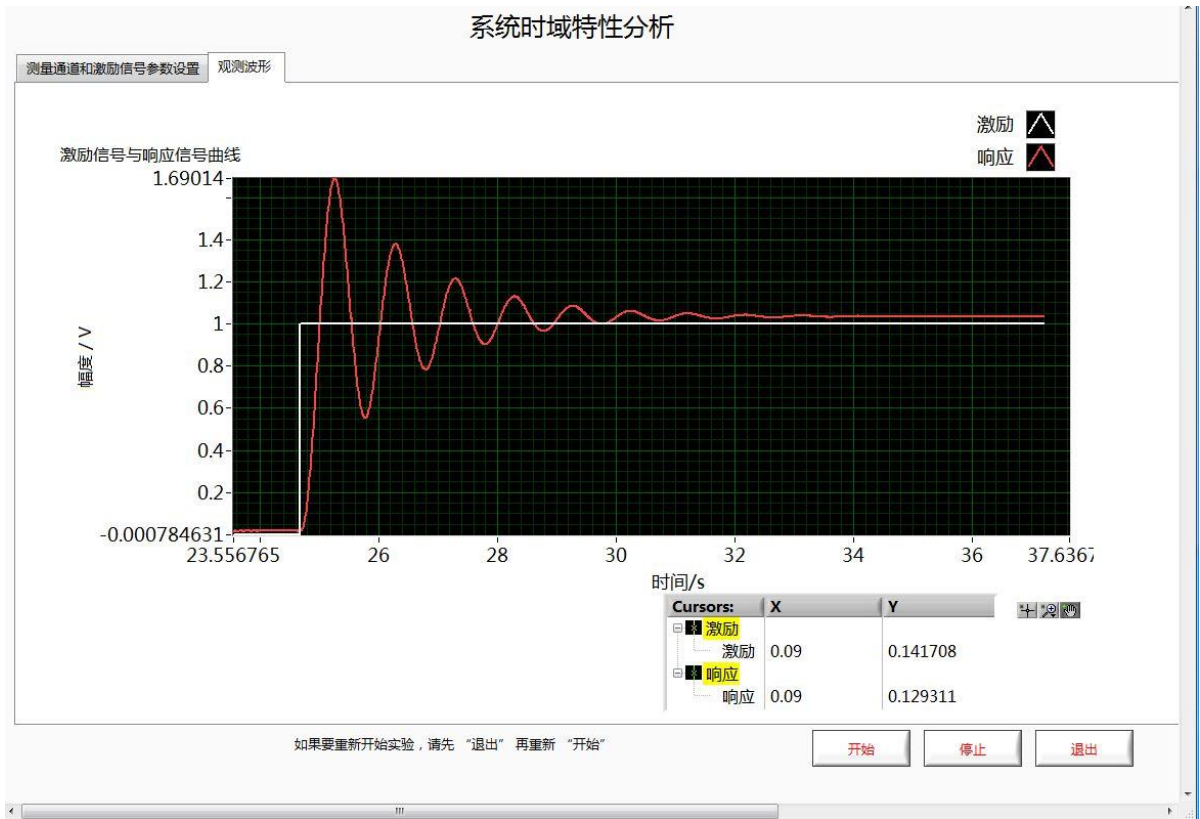


图 2-21 T 变化、 $R_{i2} = R_{f2} = 50k\Omega$ 、系统稳定状态

3 理论与实验数据对比

3.1 实验一

表 3-1 二阶系统理论计算与实验数据对比

组别	类型	理论计算	实验数据
1	超调量/%	52.66	47.40
	峰值时间/s	3.21	3.13
	调整时间(2/5)/s	20/15	17.14/10.86
2	超调量/%	16.30	14.36
	峰值时间/s	3.63	3.56
	调整时间(2/5)/s	8/6	5.95/5.31
3	超调量/%	0	0
	峰值时间/s	无	无
	调整时间(2/5)/s	5.84/4.75	5.38/4.54
4	超调量/%	100	84.58
	峰值时间/s	3.14	3.25
	调整时间(2/5)/s	无	无
5	超调量/%	52.66	47.86
	峰值时间/s	6.41	6.38
	调整时间(2/5)/s	40/30	33.57/21.56
6	超调量/%	52.66	47.31
	峰值时间/s	1.60	1.62
	调整时间(2/5)/s	10/7.5	8.09/5.29

3.2 实验二

两组六个独立实验开环传递函数见预习报告。

4 实验总结

通过本次实验，掌握了测试系统响应曲线的模拟实验方法，对比研究了二阶系统的特征参量对阶跃响应瞬态指标的影响，验证了理论计算。

通过对典型三阶系统的模拟实验，研究了开环比例系数与时间常数对系统稳定性的影响。