**第一章**

**1.1可以使系统在无静差的情况下保持恒速运行，实现无静差调速的是（ ）。(10.0分)**

A.比例控制

B.积分控制

C.微分控制

D.比例微分控制

正确答案：**B**

**2.2直流单闭环调速系统中，不能抑制（ ）的扰动。 (10.0分)**

A.调节器放大倍数

B.电网电压波动

C.负载

D. 测速机励磁电流

正确答案：**D**

**3.3静差率和机械特性的硬度有关，当理想空载转速一定时，特性越硬，则静差率（ ）。 (10.0分)**

A.越小

B.越大

C.不变

D.不确定

正确答案：**A**

**4.4控制系统能够正常运行的首要条件是（ ）。 (10.0分)**

A.抗扰性

B.稳定性

C.快速性

D.准确性

正确答案：**B**

**5.5系统的静态速降△ned一定时，静差率S越小，则（ ）。 (10.0分)**

A. 调速范围D越小

B.额定转速 越大

C. 调速范围D越大

D.额定转速 越大

正确答案：**A**

**6.6调速系统的静差率指标应以何时所能达到的数值为准（ ）。 (10.0分)**

A.平均速度

B.最高速

C.最低速

D.任意速度

正确答案：**C**

**7.7采用比例积分调节器的闭环调速系统一定属于（ ）。 (10.0分)**

A.无静差调速系统

B.有静差调速系统

C.双闭环调速系统

D.交流调速系统

正确答案：**A**

**8.8当理想空载转速n0相同时，闭环系统的静差率 与开环下的 之比为（ ）。 (10.0分)**

A. 1

B. 0 （K为开环放大倍数）

C. 1+K

D. 1/（1+K）

正确答案：**D**

**9.9直流单闭环调速系统中，不能抑制（ ）的扰动。 (10.0分)**

A.放大器的漂移

B.电网电压波动

C.负载

D.测速分压比

正确答案：**D**

**10.10输入为零时输出也为零的调节器是（ ）。 (10.0分)**

A.P调节器

B. I调节器

C. PI调节器

D.PID 调节器

正确答案：**A**

第二章

**1.1 转速、电流双闭环直流调速系统的特点是( )。 (10.0分)**

A.能有效抑制电网电压波动对转速的影响

B.不能有效抑制机械负载变化对转速的影响

C. 能有效抑制检测装置误差对转速的影响

D.能有效抑制给定电压波动对转速的影响

正确答案：**A**

**2.2为了保证系统有足够的稳定裕量，在设计自动控制系统时，要使穿越频率ωc附近(左、右各几个频程)L(ω)的斜率为( )。 (10.0分)**

A.0dB/dec

B.-20dB/dec

C.20dB/dec

D.-40dB/dec

正确答案：**B**

**3.3转速、电流双闭环不可逆系统正常稳定运转后，发现原定正向与机械要求的正方向相反，需改变电机运行方向。此时不应（ ）。 (10.0分)**

A. 调换磁场接线

B.调换电枢接线

C.同时调换磁场和电枢接线

D.同时调换磁场和测速发电机接线

正确答案：**C**

**4.4在转速电流双闭环调速系统中，电流环校正为（ ）。 (10.0分)**

A.典型Ⅳ系统

B.典型Ⅰ系统

C.典型Ⅱ系统

D. 典型Ⅲ系统

正确答案：**B**

**5.5．在系统数学模型的简化处理时，有时常将小惯性群合并，简化为一个( )环节。 (10.0分)**

A. 积分环节

B.PI环节

C. PID环节

D. 惯性环节

正确答案：**D**

**6.6转速电流双闭环调速系统在起动的恒流升速阶段中，两个调节器的关系为（ ）。 (10.0分)**

A.ＡＳＲ和ＡＣＲ均饱和限幅输出

B.ＡＳＲ不饱和，ＡＣＲ饱的限幅输出

C.ＡＳＲ和ＡＣＲ均不饱和

D.ＡＳＲ饱和限幅输出，ＡＣＲ不饱和

正确答案：**D**

**7.7双闭环调速系统在稳定时，控制电压Ｕct的大小取决于（ ）。 (10.0分)**

A. 转速n和负载电流Idl

B. 负载电流Idl

C. 转速n

D.电流反馈系数β

正确答案：**A**

**8.8关于变压与弱磁配合控制的直流调速系统中，下面说法正确的是（ ）。 (10.0分)**

A.当电动机转速低于额定转速时，变压调速，属于恒转矩性质调速。

B.当电动机转速高于额定转速时，变压调速，属于恒功率性质调速。

C.当电动机转速高于额定转速时，弱磁调速，属于恒转矩性质调速。

D.当电动机转速低于额定转速时，弱磁调速，属于恒功率性质调速。

正确答案：**A**

**9.9在电机调速控制系统中，对于（ ）的扰动，系统是无能为力的。 (10.0分)**

A.运算放大器参数的变化

B.电机励磁电压的变化

C.电网电压的变化

D.测速发电机励磁电压的变化

正确答案：**D**

**10.10在转速、电流均采用比例积分调节器的双闭环调速系统中，对恒值负载转矩扰动来说，其稳态误差为（ ） (10.0分)**

A.无穷大

B.常值

C. 零

D.不定

正确答案：**C**

第三章

**.1在微机数字控制系统的中断服务子程序中中断级别最高的是（ ） (20.0分)**

A.PWM生成

B.故障保护

C.电流调节

D.转速调节

正确答案：**B**

**2.2在微机数字控制系统的故障保护中断服务子程序中，工作程序正确的是（ ）。 (20.0分)**

A.显示故障原因并报警——分析判断故障——封锁PWM输出——系统复位

B.显示故障原因并报警——封锁PWM输出——分析判断故障——系统复位

C.分析判断故障——显示故障原因并报警——封锁PWM输出——系统复位

D.封锁PWM输出——分析判断故障——显示故障原因并报警——系统复位

正确答案：**D**

**3.3采用旋转编码器的数字测速方法不包括（ ）。 (20.0分)**

A.M法

B.F法

C.M/T法

D.T法

正确答案：**B**

**4.4不是测量转速的元件有（ ）。 (20.0分)**

A.测速发电机

B.光电增量编码盘

C.光电测速计

D. 互感器

正确答案：**D**

**5.5 在微机数字调速系统当中，M法测速适用于（ ）。 (20.0分)**

A.高速段

B.低速段

C.中速段

D.以上都可以

正确答案：**A**

第四章

**1.1普通逻辑无环流（既无推β又无准备）可逆调速系统中换向时待工作组投入工作时，电动机处于（ ）状态。 (10.0分)**

A.回馈制动

B.自由停车

C.能耗制动

D.反接制动

正确答案：**D**

**2.2在晶闸管反并联可逆调速系统中， 配合控制可以消除（　　）。 (10.0分)**

A.直流平均环流

B.静态环流

C.瞬时脉动环流

D. 动态环流

正确答案：**A**

**3.3在三相桥式反并联可逆调速电路和三相零式反并联可逆调速电路中，为了限制环流，需要配置环流电抗器的数量分别是（　　）。 (10.0分)**

A. 1个和2个

B.4个和2个

C. 2个和4个

D.2个和1个

正确答案：**B**

**4.4α＝β配合控制有环流可逆调速系统的主回路中（） (10.0分)**

A..既有直流环流又有脉动环流

B.有直流环流但无脉动环流

C.既无直流环流又无脉动环流

D.无直流环流但有脉动环流

正确答案：**D**

**5.5直流电动反并联晶闸管整流电源供电的可逆调速系统给定为零时，主要停车过程是（ ） (10.0分)**

A.本桥逆变，回馈制动

B.它桥逆变，回馈制动

C.它桥整流，反接制动

D.自由停车

正确答案：**B**

**6.6 在α=β配合控制可逆调速系统中当αf=45。时，αr= （ )。 (10.0分)**

A. 45

B. 225

C.135

D. 335

正确答案：**C**

**7.7在α=β配合控制可逆调速系统中当αf=60。时，αr= （ )。 (10.0分)**

A. １２０

B.２４０

C.１８０

D.６０

正确答案：**A**

**8.8α＝β配合控制有环流可逆调速系统的三相零式整流主电路采用反并联接线，需要（ ）个环流电抗器。 (10.0分)**

A.1

B.3

C.4

D.2

正确答案：**D**

**9.9α＝β配合控制有环流可逆调速系统的主回路采用反并联接线（采用三相桥式整流电路的），还需要（ ）个环流电抗器。 (10.0分)**

A.2

B.3

C.4

D.1

正确答案：**C**

**10.10α=β配合控制有环流可逆调速系统中存在的是（　　　）环流。 (10.0分)**

A.直流

B.平均

C.脉动

D.动态

正确答案：**C**

第五章

**.1 下列异步电动机调速方法属于转差功率消耗型的调速系统是（ ）。 (10.0分)**

A. 变压变频调速

B. 串级调速

C. 变极调速

D.降电压调速

正确答案：**D**

**2.2 交流异步电动机采用调压调速，从高速变到低速，其转差功率（　）。 (10.0分)**

A. 不变

B. 全部以热能的形式消耗掉了

C.大部分回馈到电网中

D.不确定

正确答案：**B**

**3.3 异步电动机串级调速系统中，串级调速装置的容量（ ）。 (10.0分)**

A. 随调速范围的增大而增大

B. 随调速范围的增大而减小

C. 与调速范围无关

D.与调速范围有关，但关系不确定

正确答案：**A**

**4.4 在恒压频比控制（即 =常数）的变频调速系统中，在基频以下变频调速时进行定子电压补偿，其目的是（　）。 (10.0分)**

A. 维持转速恒定

B. 维持定子全磁通恒定

C. 维持转子全磁通恒定

D. 维持气隙磁通恒定

正确答案：**D**

**5.5 下列交流异步电动机的调速方法中，应用最广的是（ ）。 (10.0分)**

A. 降电压调速

B. 变极对数调速

C. 变压变频调速

D.转子串电阻调速

正确答案：**C**

**6.6 交流电动机变压变频调速方法属转差功率（ ）调速。 (10.0分)**

A.消耗型

B.回馈型

C.不变型

D. 不存在型

正确答案：**C**

**7.7 异步电动机变压变频调速时，采用（ ）控制方式，可获得一线性机械特性。 (10.0分)**

A.Er/ω1=常值

B. Eg/ω1=常值

C.Es/ω1=常值

D.Us/ω1=常值

正确答案：**A**

**8.8 转差频率控制变频调速系统的基本思想是控制（ ）。 (10.0分)**

A. 电机的动态转矩

B. 电机的调速精度

C.电机的气隙磁通

D.电机的定子电流

正确答案：**A**

**9.9 绕线转子电动机串级调速方法属转差功率（ ）调速。 (10.0分)**

A. 消耗型

B. 不存在型

C. 不变型

D. 回馈型

正确答案：**D**

**10.10变频调速中的变频电源是（ ）之间的接口。 (10.0分)**

A. 市电电源

B.交流电机

C. 市电电源与交流电源

D. 市电电源与交流电机

正确答案：**D**

第六章

**.1 ＳＰＷＭ逆变器是利用正弦波信号与三角波信号相比较后，而获得一系列（ ）的脉冲波形。 (10.0分)**

A.等宽不等幅

B. 等幅等宽

C. 等幅不等宽

D.不等宽不等幅

正确答案：**C**

**2.2 下列异步电动机调速方法属于转差功率不变型的调速系统是（ ）。 (10.0分)**

A.降压调速

B.串级调速

C.变压变频调速

D.串电阻调速

正确答案：**C**

**3.3 下列不属于异步电动机动态数学模型特点的是（ ）。 (10.0分)**

A.高阶

B.低阶

C.非线性

D.强耦合

正确答案：**B**

**4.4 转差频率控制变频调速系统的基本思想是控制（　）。 (10.0分)**

A.电机的动态转矩

B.电机的调速精度

C.电机的气隙磁通

D.电机的定子电流

正确答案：**A**

**5.5 正弦波脉宽调制的英文缩写是（ ）。 (10.0分)**

A.PID

B.PWM

C.SPWM

D.PD

正确答案：**C**

**6.6 典型二阶系统的阻尼比ξ=0.707时，其单位阶跃响应是（ ）。 (10.0分)**

A.单调上升曲线

B.等幅振荡曲线

C.阻尼衰减振荡曲线

D.发散增幅振荡曲线

正确答案：**C**

**7.7 与开环控制相比较，闭环控制的特征是（　　）。 (10.0分)**

A.系统有执行元件

B..系统有控制器

C.系统有放大元件

D.系统有反馈环节

正确答案：**D**

**8.8 对于调速系统，最重要的动态性能是（ ）。 (10.0分)**

A.稳定性能

B.快速性能

C.抗扰性能

D.跟踪性能

正确答案：**C**

**9.9 不属于跟随性能指标为（ ）。 (10.0分)**

A.上升时间

B.超调量

C.调节时间

D.动态降落

正确答案：**D**

**10.10 在变压变频调速系统中，若采用 U1/f1=常数控制，而不加补偿措施，则电动机的最大转达矩会随转速 （ ） 。(10.0分)**

A.增大

B.不变

C.不定

D.降低

正确答案：**D**