

1、模拟调节器的传递函数为： $D(s) = \frac{1+0.17s}{0.085s}$ ，采样周期 $T = 0.2s$ ，写出数字控

制器的位置型和增量型控制算式。

2、分别说出积分分离 PID 和微分先行 PID 控制算法的特点以及能解决的主要问

题。

3、什么是积分饱和作用？它是怎么引起的？可以采取什么办法消除积分饱和？