序号	名称	用途	方框图	结构图
1	电位器	测量线位移、角位移	●位计 电压	$\xrightarrow{\Theta(s)} K_p \xrightarrow{U(s)}$
2	误差角检测 器	测量两个线位移、两个角位移的偏差 1.运动范围受限;2.摩擦力小	角位移1 误差角位移 误差角 位测器 一 角位移2	$\begin{array}{c c} & & \Delta\Theta(s) \\ & & & \\ &$
3	自整角机	测量角位移的偏差。 1. 运动范围不受限; 2. 精度很高 (可以达到角秒的精度, 1/3600 度)	角位移1 → 误差角位移 自整角 机 角位移2	$\Theta_1(s)$ $\Delta\Theta(s)$ K_2 $U_c(s)$ $\Theta_2(s)$
4	直流测速发电机	测量旋转角速度	角速度→ 测速发电机 电压	$ \begin{array}{c} \Omega(s) \\ \hline K_t \end{array} $
5	交流测速发电机	测量旋转角速度	●基度 测速发电机 电压	$ \begin{array}{c} \Omega(s) \\ \hline K_t \end{array} $
6	电枢控制式直流电动机	根据电压信号产生转动的执行机构	电动机 角速度或角位移	$U(s) \longrightarrow \begin{array}{ c c }\hline K_m & \Omega(s) & \hline 1 & \Theta(s) \\\hline T_m s + 1 & \hline \end{array}$
7	两相异步电 动机	根据电压信号产生转动的执行机构	电动机 角速度或角位移	$U(s) \longrightarrow \begin{array}{ c c } \hline K_m \\ \hline T_m s + 1 \end{array} \longrightarrow \begin{array}{ c c } \hline 1 \\ \hline s \end{array} \longrightarrow \begin{array}{ c c } \hline \Theta(s) \\ \hline \end{array}$
8	齿轮系	依据传统比来传递角 位移,为达到高的减 速比可能要多组齿轮 系。转动惯量的分配 问题。	角度 齿轮系 角度 (传动比i)	$\frac{\Theta_1(s)}{i} \qquad \frac{1}{i}$