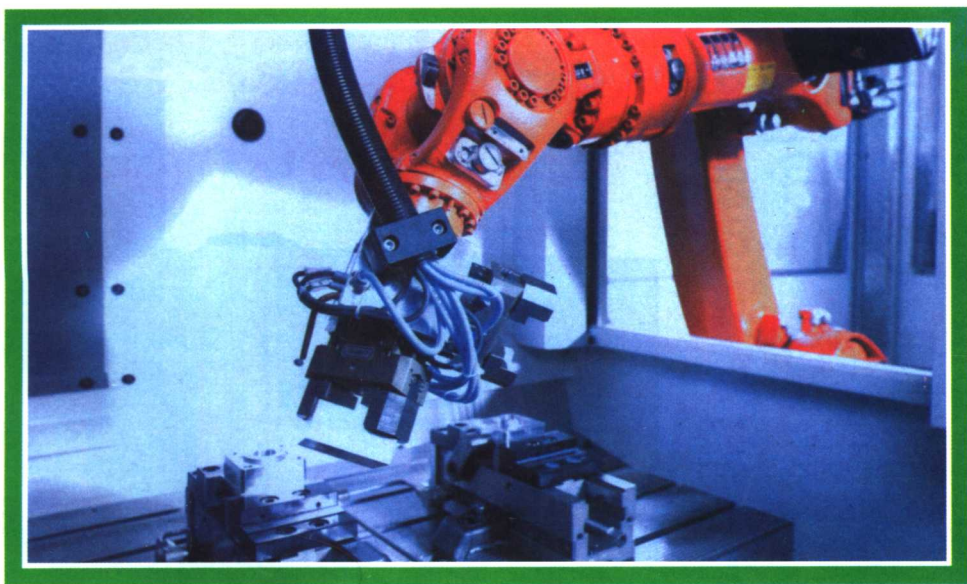


高等院校自动控制类专业实验教材

自动化专业实验

主编 王 军



国防工业出版社

National Defense Industry Press

TP2/8

2007

高等院校自动控制类专业实验教材

自动化专业实验

主编 王军

国防工业出版社

·北京·

内 容 简 介

本书是一本实验课教材,介绍了自动控制理论、微型计算机原理、单片机、电力电子技术、计算机控制技术、检测技术、电机学、过程控制系统和运动控制系统等自动化专业课程实验的基本方法、测试手段和实验内容,基本上涵盖了自动化专业基础及专业课所有最常用的实验。

实验的内容与理论教学联系紧密,有利于学生增加对相关课程的学习兴趣及对理论知识的理解。特别设置了过程控制系统和运动控制系统两个综合设计型实验,注重于提高学生的动手能力及分析问题、解决问题的能力。

本书可作为高等院校自动化工程类本、专科专业课程的配套实验课教材,也可以作为自动化技术方面工程技术人员的参考用书。

本书中带*号的实验内容为选做内容。

图书在版编目(CIP)数据

自动化专业实验/王军主编. —北京:国防工业出版社,
2007. 8

高等院校自动控制类专业实验教材

ISBN 978-7-118-05268-8

I. 自... II. 王... III. 自动化技术—实验—高等学校—
教材 IV. TP2-33

中国版本图书馆 CIP 数据核字(2007)第 126916 号

※

国防工业出版社出版发行

(北京市海淀区紫竹院南路 23 号 邮政编码 100044)

天利华印刷装订有限公司印刷

新华书店经售

*

开本 787×1092 1/16 印张 14 字数 334 千字

2007 年 8 月第 1 版第 1 次印刷 印数 1—3000 册 定价 23.00 元

(本书如有印装错误,我社负责调换)

国防书店:(010)68428422

发行邮购:(010)68414474

发行传真:(010)68411535

发行业务:(010)68472764

前 言

实验教学是高等学校教学中的重要环节,它既是学生学习基本知识的主要手段,又是深入理解基础理论课程和专业课程中抽象概念的主要方法,更是培养学生观察问题、分析问题和解决问题能力、动手能力、创新能力的重要途径。对培养学生的理论联系实际的学风、实事求是的科学态度和探究问题的科学方法都有着重要的意义。

为了适应新时期自动化工程专业对实验教学的要求,加强实验教学环节,我们根据自动化工程专业本科培养计划、实验教学大纲要求,结合多年的实验教学经验,将自动化工程专业大部分课程所做实验内容编写成册,以方便教师的实验教学和学生实验学习。全书共 10 章,可作为高等院校自动化工程专业实验教材,也可作为本专业工程技术人员的参考用书。

书末附录分别介绍了示波器、西门子 PLC 等仪器的使用说明,以便于学生查阅。

本书的参编人员均具有多年的实验教学经验,在编写过程中力求做到实验内容与课本内容紧密联系,强化理论与实践结合,注重学生实践操作与动手能力的培养,并编入大量的综合型、设计型实验,内容精炼实用。

本书由河北科技大学王军主编,其中第 1 章、第 9 章、第 10 章由王军执笔,第 2 章、第 3 章由韩建兵执笔,第 4 章、第 8 章由王忠杰执笔,第 5 章由李金良执笔,第 6 章由王春梅执笔,第 7 章由赫素敏执笔,附录 A~B 由付占稳执笔。本教材的出版受益于河北科技大学电气信息学院中心实验室多年从事实验教学工作教师的经验积累与成果启示,特别得到了河北科技大学电气信息学院吴学礼院长的热情鼓励 and 大力支持,同时王浦、王改名老师对本书的编写给予很大的帮助,在此表示诚挚的感谢。

由于作者水平有限,书中难免有缺点和不当之处,敬请读者批评指正。

编 者
2007 年 5 月

目 录

第 1 章 自动控制原理实验	1
第 1 节 概述及设备介绍.....	1
第 2 节 典型线性环节的模拟实验.....	3
第 3 节 二阶系统的阶跃响应实验.....	7
第 4 节 二阶系统的频率响应实验.....	9
* 第 5 节 线性系统稳定性实验	11
* 第 6 节 控制系统的校正实验	13
* 第 7 节 典型非线性环节的模拟实验	16
第 2 章 微型计算机原理实验	19
第 1 节 Dais-80958B 实验系统介绍.....	19
第 2 节 使用 Dais 进行汇编语言的编制汇编与调试	22
第 3 节 数码转换编程实验	24
第 4 节 数据操作实验	27
第 5 节 8255A 并行口基本实验	29
第 6 节 8259 中断控制器实验	31
第 7 节 8253 计数器/定时器实验	32
第 8 节 数/模及模/数转换实验	34
* 第 9 节 简单 I/O 口扩展	36
第 3 章 单片机原理实验	38
第 1 节 汇编语言的调试实验	38
第 2 节 输入输出实验	40
第 3 节 定时器及中断实验	42
第 4 节 数/模及模/数转换实验	44
* 第 5 节 继电器控制实验	45
* 第 6 节 步进电机控制实验	46

第4章 电器控制与 PLC 实验	48
第1节 概述	48
第2节 三相异步电机联锁正反转控制实验	51
第3节 PLC 控制电动机正反转模拟实验	54
第4节 LED 数码显示控制实验	55
* 第5节 舞台灯光的模拟实验	56
* 第6节 自动配料系统模拟控制实验	57
第5章 电力电子技术实验	60
第1节 单结晶体管触发电路及单相半波可控整流电路实验	60
第2节 正弦波同步移相触发电路实验	63
第3节 锯齿波同步移相触发电路实验	64
第4节 三相半波可控整流电路	65
第5节 三相桥式全控整流及有源逆变电路实验	67
第6章 检测技术实验	70
第1节 概述及设备简介	70
第2节 金属箔式应变片性能实验	72
第3节 光纤传感器的位移特性实验	74
第4节 压电式传感器振动实验	76
第5节 电容式传感器的位移实验	77
第6节 电涡流传感器位移实验	79
* 第7节 K 型热电偶测温性能实验	80
* 第8节 霍耳传感器位移特性实验	83
第7章 电机与拖动实验	87
第1节 单相变压器实验	87
第2节 三相变压器连接组别的测定	90
第3节 直流发电机实验	94
第4节 他励直流电动机的工作特性与调速特性实验	98
第5节 三相异步电动机参数的测定	100
第6节 三相异步电动机的工作特性	102
第7节 三相同步发电机的运行特性	104
第8节 三相同步发电机的并联运行	107

第 8 章 电力拖动自动控制系统	110
第 1 节 晶闸管直流调速系统开环机械特性的测试	110
第 2 节 直流调速系统参数及环节特性的测试	112
第 3 节 调速系统的环节调试	118
第 4 节 单闭环不可逆直流调速系统静特性的测试	122
第 5 节 系统调节器及校正参数的设计	124
第 6 节 双闭环不可逆晶闸管直流调速实验	125
第 7 节 双闭环逻辑无环流可逆直流调速实验	128
第 8 节 双闭环可逆直流脉宽调速系统实验	132
第 9 节 双闭环三相异步电动机调压调速实验	135
第 10 节 双闭环三相异步电动机串级调速实验	139
* 第 11 节 异步电动机 SPWM 与电压空间矢量变频调速实验	143
* 第 12 节 基于 DSP 的矢量变换控制与直接转矩控制变频调速实验	146
第 9 章 计算机控制技术实验	153
第 1 节 概述及设备介绍	153
第 2 节 数/模(A/D)转换与模/数(D/A)转换实验	159
第 3 节 采样与保持实验	162
第 4 节 积分分离 PID 控制实验	165
* 第 5 节 最小拍控制系统实验	168
* 第 6 节 大林算法控制实验	173
第 10 章 过程控制综合实验	177
第 1 节 概述及设备使用说明	177
第 2 节 功率调节器的电路研究实验	180
第 3 节 数/模转换实验	185
第 4 节 模/数转换实验	186
第 5 节 铂电阻温度变送器的调整实验	187
第 6 节 锅炉内胆温度特性测试实验	191
第 7 节 温度 PID 连续控制实验	194
* 第 8 节 被控对象的特性测试实验	196
* 第 9 节 电阻炉温度闭环控制实验	198
* 第 10 节 上水箱特性测试实验	199
* 第 11 节 上下水箱双容特性测试实验	201

* 第 12 节 电动阀单容液位控制实验 203

* 第 13 节 上下水箱双容液位控制实验 205

附录 A DS1000 系列数字示波器简介 208

附录 B 可编程控制器基本指令简介 212

参考文献 214

第1章 自动控制原理实验

第1节 概述及设备介绍

一、概述

自动控制原理作为电气自动化类专业的主干专业课程在教学中占有重要地位,同时该课程具有很强的实践性,其教学实验内容和教学实验设备作为这一课程的重要环节直接影响着教学和实验的效果。因此,在实验前首先对实验平台 XMN-2 型自动控制原理学习机进行介绍。

XMN-2 型自动控制原理学习机是专为自动控制原理课程而设计的电子模拟设备,它的整机结构合理,单元电路设置符合控制原理实验要求,参数改变灵活,排版方便。它在积分器和加法器的基础上,配置了其他的一些电子器件,可以组成控制系统的各个环节,如各种调节器、多阶调节对象等线性环节以及饱和、死区、迟滞等非线性环节,并且它可以与计算机中的 CAE98 接口卡连接,完善它的显示功能。

该学习机的主要特点是:①专为电气自动化类专业设计,整机结构合理,单元电路设置符合控制原理实验要求,参数改变灵活,排版方便。②选用进口的高精度运算放大器 OP07,它具有高增益,输入失调电压、失调电流较一般产品小等特点,由它组成的加法器、积分器的“调零”和“积分漂移”较小。③操作面板上设置了“复位”键,能方便地消除积分环节电容上的残余电荷,从而提高了本机重复运算的精度和重复工作的快速性。④自带双向双量程电压表,测量、调整方便。⑤具有计算机接口,可方便连接计算机,组成数字/模拟实验系统。

该学习机的主要技术性能:输入电源电压为 $AC220V \pm 10\%$ 、输出电压为 $\pm 15V$ 、额定输出电流为 $400mA$ 、电压调整率(ΔU)为 $25mV$ 、输出阻抗为 $\leq 1\Omega$ 。

二、XMN-2 型自动控制原理学习机的结构和使用方法

XMN-2 型自动控制原理学习机由以下几个部分组成:电源部分、模拟运算单元部分、CAE98 接口部分、幅度调节部分(阶跃信号)、测量显示部分。

(一) 电源

学习机对外有专用的插头直接接 $220V$ 的交流电压给学习机供电。学习机内部有变压器及集成稳压电路将 $220V$ 的交流电转变成学习机可以使用的 $\pm 15V$ 的直流电压。这样,当接通电源开关,操作面板的左侧相应的插孔即有 $\pm 15V$ 的电压值,对应的 LED 指示灯亮。本机 $\pm 15V$ 的稳压电压只供本机使用,不能提供其他使用。

(二) 模拟运算单元

学习机的模拟运算单元有 8 个运算放大器和 1 个反向器,这 8 个运算放大器在反馈回路和输入回路提供了一些外接插孔,可连接配置外接的电阻、电容来组成所需要的各种运算单元

并且可以调节运算单元的各种参数,每个运算放大器的接线安排有所不同,其中运算放大器“①”“②”方便实现加法器、惯性环节等,运算放大器“③”“④”方便实现积分器、惯性环节,运算放大器“⑤”“⑥”方便实现其它外接较多的电路,运算放大器“⑦”“⑧”方便实现 PID 调节器的功能。同时在运算放大器的同相端,除了接固定的电阻外也安排了一对“外接”插口,供使用者调整补偿电阻,进一步减少漂移而引起的输出误差。

在学习机的面板中间部分,提供了一些无源的电阻、电容和一些二极管等非线性环节,可以供所有的 8 个运算放大器来使用,也可以用于组成饱和、死区和迟滞回路等非线性回路。这里的无源是相对 8 个运算放大器里所配置的电阻、电容而言的,因为配置的电阻、电容都是部分接入了电路,所以,这些配置的电阻、电容只能在它所在的运算放大器回路中使用,不能用于其他的运算放大器回路。

在面板 OP9 的右侧有一个复位的按钮,其作用是给各个运算放大器回路中的电容放电。当每个运算放大器回路进行第二次运算前,按“复位”键,使每个积分器反馈回路中的电容都放电。需要注意的是,若反馈回路中只有电容,则放电很快就可以完成。若反馈回路中,既有电阻又有电容,则放电就较慢,需要按住按钮一段时间,直到运算放大器回路的输出为零才完成放电。

(三) 幅度调节部分(阶跃信号)

幅度调节部分有三种功能:第一、调节信号的幅值,我们在实验中,信号源信号常需要在这里进行信号幅值的调节。方法是将电源的 $\pm 15V$ 信号源的信号接入该部分的输入,开关 K1 拨在上面(这样电位器就可调了),该部分的输出,通过调节电位器就可以得到我们所需要的信号幅值。第二、如果“输入”插口外接超低频信号发生器,则可做控制系统的频率特性实验。第三、本机还备有“输入”插口,可以与外加信号源配合使用。如果系统输入扰动信号为阶跃信号,则需要将“输入”插口接入 $+15V$ 电源端,拨动 K1,可以得到 $0V \sim 15V$ 的正、负阶跃信号。同理,“输入”插口也可以接入 $-15V$ 电源端。

(四) 测量显示部分

在面板的右下方有一个电压表,它的上方有测量选择,这两部分结合使用,可以显示运算放大器的输出。当测量选择中的 K3 拨向右方时,电压表上所指示的电压值为拨码盘上数码所选定的运算放大器的输出电压值,同时由插口可供示波器观察响应数码的运算放大器的输出波形。当拨码盘为 0 时,电压表上所指示是幅度调节部分的输出。K3 拨向左边时电压表显示的是在外接端连接的电压值。电压表有两个量程,一般情况下,当电压表的量程为 $\pm 15V$ 时,可以显示各运算放大器的输出。当电压表的量程为 $\pm 1.5V$ 时,用来测量各运算放大器放电时输出是否为零。OP07 运算放大器在调零时,调整数字在毫伏级,因此需用数字电压表才可以精确调零。

(五) 注意事项

- (1) 熟悉本机的原理和结构,以及面板控制开关、旋钮的作用。
- (2) 检查电源电压应符合 $AC220V/\pm 10\%$ 的范围。
- (3) 清理面板上的连线,将不用的线拔出,特别是 $\pm 15V$ 插孔不能接地,以防烧坏电源。
- (4) 插头为自锁紧式,插头插入后顺时针方向旋转一定角度即可锁紧,拔出时需逆时针方向旋转后方可拔出,严禁拉着导线拔出。
- (5) 仪器不使用时应拔去电源线,盖好机箱。

第2节 典型线性环节的模拟实验

一、实验目的

- (1) 熟悉 XMN-2 型自动控制原理学习机的结构与组成,掌握其使用方法。
- (2) 掌握典型环节模拟电路的构成方法,熟悉各种典型线性环节的阶跃响应曲线。
- (3) 了解参数变化对典型环节动态特性的影响。

二、实验设备

- (1) XMN-2 型机。
- (2) 示波器。
- (3) 万用表。

三、实验内容

本实验是《自动控制原理》课程的原理性、验证性实验。利用运算放大器的基本特性(开环增益高、输入阻抗大、输出阻抗小等),设置不同的反馈网络来模拟各种典型环节,使学生进一步理解自动控制系统的设计和分析方法。

1. 比例(P)环节

比例环节方块图和电路图如图 1-1 所示。

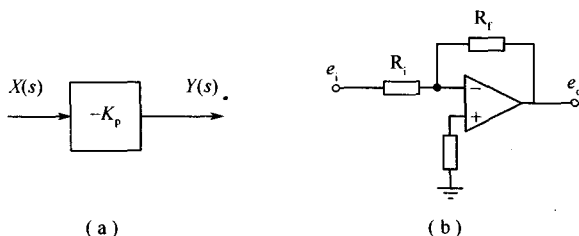


图 1-1 比例环节方块图和电路图

(a) 方块图; (b) 电路图。

在图 1-1(a) 中:

$$\frac{Y(s)}{X(s)} = -K_p \quad (1-1)$$

$$K_p = \frac{R_f}{R_i} \quad (1-2)$$

分别求取以下 3 种情况下的阶跃响应曲线,并做好记录。

- (1) $R_i = 1\text{M}\Omega, R_f = 510\text{k}\Omega, (K_p = 0.5)$;
- (2) $R_i = 1\text{M}\Omega, R_f = 1\text{M}\Omega, (K_p = 1)$;
- (3) $R_i = 510\text{k}\Omega, R_f = 1\text{M}\Omega, (K_p = 2)$ 。

2. 积分环节

积分环节方块图和电路图如图 1-2 所示。

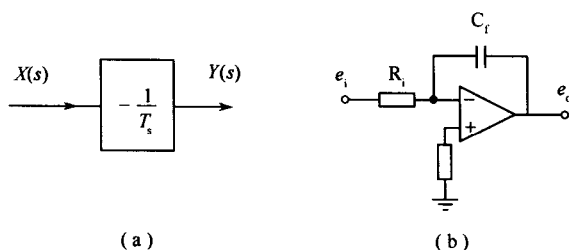


图 1-2 积分环节方块图和电路图

(a) 方块图; (b) 电路图。

在图 1-2(a) 中:

$$\frac{Y(s)}{X(s)} = -\frac{1}{T_i} \quad (1-3)$$

$$T_i = R_i C_f \quad (1-4)$$

分别求取以下 3 种情况下的阶跃响应曲线,并做好记录。

(1) $R_i = 1\text{M}\Omega, C_f = 1\mu\text{F} (T_i = 1\text{s})$;

(2) $R_i = 1\text{M}\Omega, C_f = 4.7\mu\text{F} (T_i = 4.7\text{s})$;

(3) $R_i = 1\text{M}\Omega, C_f = 10\mu\text{F} (T_i = 4.7\text{s})$ 。

3. 比例积分环节

比例积分环节方块图和电路图如图 1-3 所示。

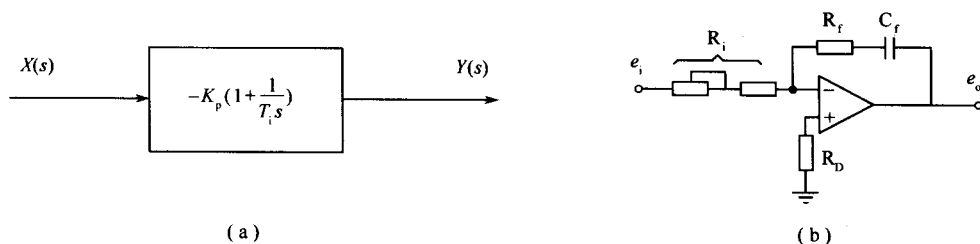


图 1-3 比例积分环节方块图和电路图

(a) 方块图; (b) 电路图。

在图 1-3(a) 中:

$$\frac{Y(s)}{X(s)} = -K_p \left(1 + \frac{1}{T_i s} \right) \quad (1-5)$$

$$K_p = \frac{R_f}{R_i} \quad (1-6)$$

$$T_i = R_i C_f \quad (1-7)$$

分别求取以下 3 种情况下的阶跃响应曲线,并做好记录。

(1) $R_i = R_f = 1\text{M}\Omega, C_f = 4.7\mu\text{F} (K_p = 1, T_i = 4.7\text{s})$;

(2) $R_i = R_f = 1\text{M}\Omega, C_f = 10\mu\text{F} (K_p = 1, T_i = 10\text{s})$;

(3) $R_i = 2\text{M}\Omega, R_f = 1\text{M}\Omega, C_f = 4.7\mu\text{F} (K_p = 0.5, T_i = 4.7\text{s})$ 。

4. 比例微分环节

比例微分环节方块图和电路图如图 1-4 所示。

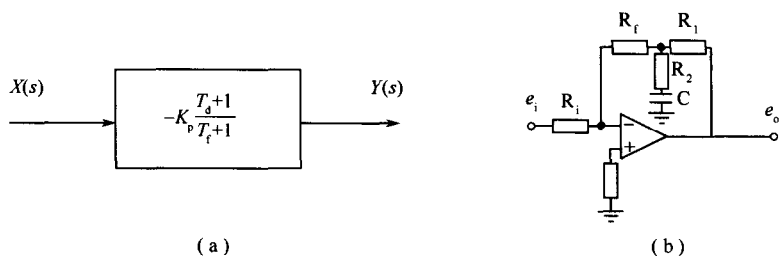


图 1-4 比例微分环节方块图和电路图
(a) 方块图; (b) 电路图。

在图 1-4(a) 中:

$$\frac{Y(s)}{X(s)} = -K_p \frac{T_d + 1}{T_f + 1} \quad (1-8)$$

$$K_p = \frac{R_f + R_1}{R_i} \quad (1-9)$$

$$T_d = \frac{R_1 R_2 + R_1 R_f + R_2 R_f}{R_i} C; T_f = R_2 C \quad (1-10)$$

分别求取以下 3 种情况下的阶跃响应曲线,并做好记录。

- (1) $R_i = R_f = R_1 = R_2 = 1\text{M}\Omega, C = 2\mu\text{F} (K_p = 2, T_d = 3.0\text{s})$;
- (2) $R_i = 2\text{M}\Omega, R_f = R_1 = R_2 = 1\text{M}\Omega, C = 2\mu\text{F} (K_p = 1, T_d = 3.0\text{s})$;
- (3) $R_i = 2\text{M}\Omega, R_f = R_1 = R_2 = 1\text{M}\Omega, C = 4.7\mu\text{F} (K_p = 1, T_d = 7.05\text{s})$ 。

5. 一阶惯性环节

一阶惯性环节方块图和电路图如图 1-5 所示。

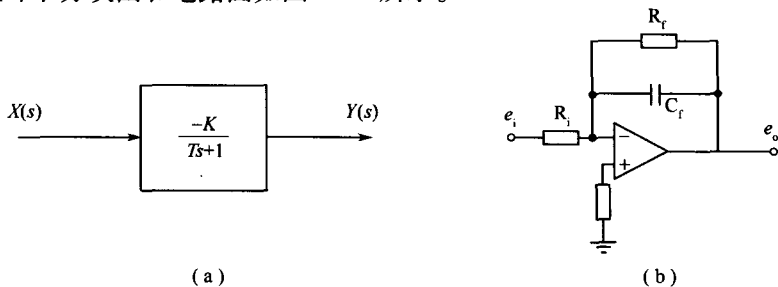


图 1-5 惯性环节方块图和电路图
(a) 方块图; (b) 电路图。

在图 1-5(a) 中:

$$\frac{Y(s)}{X(s)} = \frac{-K}{Ts + 1} \quad (1-11)$$

$$K_p = \frac{R_f}{R_i} \quad (1-12)$$

$$T_i = R_f C_f \quad (1-13)$$

分别求取以下 3 种情况下的阶跃响应曲线,并做好记录。

- (1) $R_i = R_f = 1\text{M}\Omega, C_f = 1\mu\text{F} (K = 1, T_i = 1\text{s})$;

- (2) $R_i = R_f = 1\text{M}\Omega, C_f = 4.7\mu\text{F} (K=1, T_i=4.7\text{s})$;
 (3) $R_i = 510\text{k}\Omega, R_f = 1\text{M}\Omega, C_f = 4.7\mu\text{F} (K=2, T_i=4.7\text{s})$ 。

6. 比例积分微分环节

比例积分微分环节方块图和电路图如图 1-6 所示。

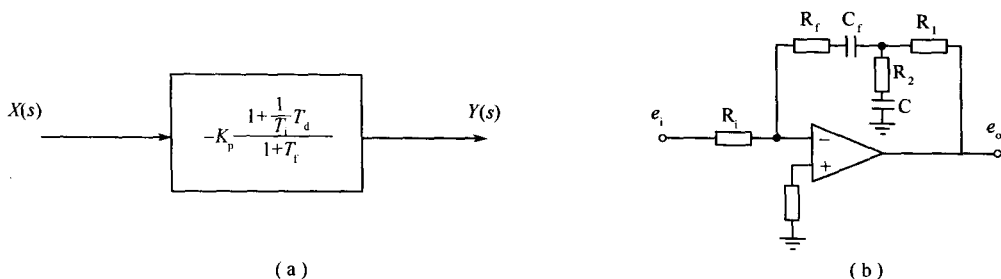


图 1-6 PID 方块图和电路图

(a) 方块图; (b) 电路图。

在图 1-6(a) 中:

$$\frac{Y(s)}{X(s)} = -K_p \frac{1 + \frac{1}{T_i} s + T_d s}{1 + T_f s} \quad (1-14)$$

$$K_p = \frac{R_f + R_1}{R_i} + \frac{R_1 + R_2}{R_i} \cdot \frac{C}{C_f}; \quad (1-15)$$

$$T_i = (R_f + R_1) C_f + (R_1 + R_2) C \quad (1-16)$$

$$T_d = \frac{(R_1 R_2 + R_1 R_f + R_2 R_f) C_f C}{(R_f + R_1) C_f + (R_1 + R_2) C}; \quad (1-17)$$

$$T_f = R_i C_f \quad (1-18)$$

分别求取 $R_i = 4\text{M}\Omega, R_f = R_1 = R_2 = 1\text{M}\Omega, C_i = C = 4.7\mu\text{F} (K_p = 1, T_d = 18.8\text{s}), T_i = 3.525\text{s}$ 时的阶跃响应曲线。

四、实验步骤与准备

图 1-7 所示是阶跃信号源电路图。

1. 实验准备

阶跃信号源电路可采用图 1-7 所示电路, 调节电位器使输出电压为 1V。将 XMN-2 型自控原理学习机上信号源(OUT)端用导线连至幅度调节单元的输入端, 由输出端输出信号。

2. 实验步骤

(1) 按图 1-1(b) 连线, 搭接电路, 按实验要求分别选择不同参数进行搭接。

(2) 将模拟电路输入端(e_i)与图 1-7 的输出端相连接; 模拟电路输出端(e_o)接示波器的测试笔。观测被测环节的阶跃响应曲线并记录。

(3) 分别按图 1-3(b)、图 1-4(b)、图 1-5(b)、图 1-6(b) 电路接线, 模拟电路输出端(e_o)接示波器的测试笔。观测积分、比例积分、惯性环节、比例微分和比例

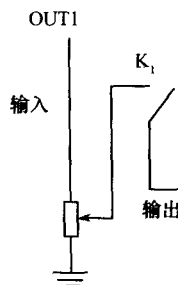


图 1-7 阶跃信号源电路图

积分微分环节的阶跃响应曲线并记录。

五、实验报告的要求及注意事项

- (1) 写出实验环节的传递函数、网络构成及参数,绘出响应曲线并分析。
- (2) 讨论 P、I、T 这 3 个环节参数调整对其响应曲线的影响。

注意:操作开关不可同时按下,排题改线时,要关闭电源,切勿接错电路,通电前要认真检查。

六、思考题

- (1) 在何种条件下,一阶惯性环节可近似为积分或比例环节。
- (2) 如何设置必要条件,使比例积分微分环节的参数计算工作得以简化。

第 3 节 二阶系统的阶跃响应实验

一、实验目的

- (1) 学习二阶系统阶跃响应曲线的实验测试方法。
- (2) 研究二阶系统的两个重要参数 ζ 、 ω_n 对阶跃瞬态指标的影响。
- (3) 观测不同参数下二阶系统的阶跃响应并测出性能指标:上升时间、超调量、峰值时间、调节时间、稳态误差。

二、实验设备

- (1) XMN-2 型机。
- (2) 示波器。
- (3) 万用表。

三、实验原理与电路

图 1-8 所示是典型二阶系统原理方块图。

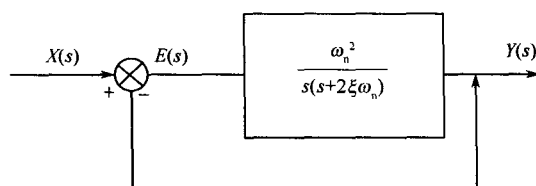


图 1-8 典型二阶系统原理方块图

其闭环传递函数:

$$\frac{X(s)}{Y(s)} = \frac{\omega_n^2}{s^2 + 2\xi\omega_n s + \omega_n^2} \quad (1-19)$$

式中 ω_n ——无阻尼自然频率, $\omega_n = \frac{1}{T}$;

ζ ——阻尼比;

T ——时间常数。

应用模拟电路来模拟典型二阶系统,模拟电路图如图 1-9 所示。

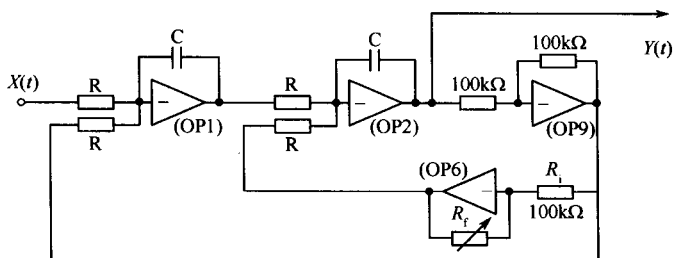


图 1-9 典型二阶系统模拟电路图

运算放大器运算功能:

OP1——积分器 ($-1Ts, T=RC$);

OP2——积分器 ($-1/Ts, T=RC$);

OP9——反相器 (-1);

OP6——反相比例器 ($-K, K=R_f/R_i$)。

$$\omega_n = \frac{1}{RC} = \frac{1}{T} (\text{rad/s}) \quad (1-20)$$

$$\xi = \frac{K}{2} = \frac{1}{2} \times \frac{R_f}{R_i} \quad (1-21)$$

四、实验内容与步骤

(1) 按图 1-9 接线并检查电路各环节是否正确,检查无误后接通电源。

(2) 调整 XMN-2 型自控原理学习机上信号源输出使之成为 1V。将信号源(OUT)端用导线连到 $X(t)$ 。

(3) 调整 $R_f = 40K$, 使 $K = 0.4 (\zeta = 0.2)$; 取 $R = 1M\Omega, C = 0.47\mu F$, 使 $T = 0.47s (\omega_n = 1/0.47)$, 加入单位阶跃扰动 $X(t) = 1(t)V$, 记录响应曲线 $Y(t)$, 记作 a 。

(4) 保持 $\zeta = 0.2$ 不变, 阶跃扰动 $X(t) = 1(t)V$ 不变, 取 $R = 1M\Omega, C = 1.47\mu F$, 使 $T = 1.47s (\omega_n = 1/1.47)$, 记录响应曲线 $Y(t)$, 记作 b 。

(5) 保持 $\zeta = 0.2$ 不变, 阶跃扰动 $X(t) = 1(t)V$ 不变, 取 $R = 1M\Omega, C = 1.0\mu F$, 使 $T = 1.0s (\omega_n = 1/1.0)$, 记录响应曲线 $Y(t)$, 记作 c 。

(6) 保持 $\omega_n = 1/1.0$ 不变, 阶跃扰动 $X(t) = 1(t)V$ 不变, 调整 $R_f = 80K$, 使 $K = 0.8 (\zeta = 0.4)$, 记录响应曲线 $Y(t)$, 记作 d 。

(7) 保持 $\omega_n = 1/1.0$ 不变, 阶跃扰动 $X(t) = 1(t)V$ 不变, 调整 $R_f = 200K$, 使 $K = 2.0 (\zeta = 1.0)$, 记录响应曲线 $Y(t)$, 记作 e 。

(8) 分别标出(3)至(7)步的响应曲线的 $M_p(t_p)$ 、 t_s ,将曲线 a 、 b 、 c 进行比较; c 、 d 、 e 进行对比;将 c 中的 $M_p(t_p)$ 、 t_s 与理论值进行比较。

以上内容可用表 1-1 表示。

五、思考题

- (1) 推导模拟电路的闭环传递函数 $Y(s)/X(s)$,确定 ω_n 、 ξ 和 R 、 C 、 R_f 、 R_i 的关系。
- (2) 若模拟实验中 $Y(t)$ 的稳态值不等于阶跃输入函数 $X(t)$ 的幅值,其主要原因可能是什么?

六、实验报告的要求

- (1) 按实验步骤要求记录并分析实验数据和结果。
- (2) 根据实验结果完成实验数据记录表(表 1-1)并绘制相应曲线。
- (3) 完成实验思考题并写出实验结果分析、体会和建议。

表 1-1 二阶系统响应曲线统计比较表

响应 曲线 $w = 1/T$	ζ	0.2	0.4	1.0
1/0.47		a		
1/1		c	d	e
1/1.47		b		.

第 4 节 二阶系统的频率响应实验

一、实验目的

- (1) 学习频率特性的实验测试方法。
- (2) 掌握根据频率响应实验结果绘制 Bode 图的方法。
- (3) 根据实验结果所绘制的 Bode 图,分析二阶系统的主要动态特性(M_p 、 t_s)。

二、实验设备

- (1) XMN-2 型机。
- (2) LZ3 系列函数记录仪或 CAE98。
- (3) DX 型超低频信号发生器或 CAE98。
- (4) 万用表。

三、实验内容与原理

典型二阶系统方块图如图 1-10 所示。

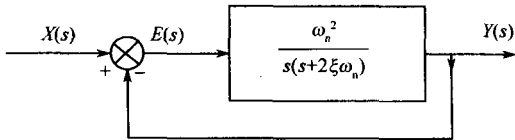


图 1-10 典型二阶系统方块图
 ω_n —无阻尼自然频率; ξ —阻尼。