

КОНТРОЛЬНОЕ ЗАДАНИЕ

по дисциплине: «Теория автоматического управления»

«Анализ линейных непрерывных систем автоматики»

Задание: опираясь на лекционный курс необходимо решить 5 задач. Вариант выбирается согласно порядковому номеру в списке группы или получается у преподавателя.

Контрольная работа оформляется согласно требованиям СТО МИКТ: на формате А4 белой бумаги. Титульный лист выполняется с использованием компьютера (печатный текст, распечатанный на принтере), решение задач допускается в рукописном виде.

Задача 1. Найти функцию веса $w(t)$ по известной переходной функции $h(t)$.

Задача 2. Найти передаточную функцию системы по известному дифференциальному уравнению: $k_1x''_2(t) + k_2x'_2(t) + k_3x_2(t) = k_4x_1(t)$.

Задача 3. По передаточной функции системы $W(p) = k_1 / (k_2p + k_3)$ найти ее реакцию на единичное ступенчатое воздействие (переходную функцию).

Задача 4. Определите сигнал $x_2(t)$ на выходе системы по известному входному сигналу $x_1(t) = k_1 \sin(\omega t)$ и передаточной функции системы $W(p) = k_2 / (k_3p + k_4)$

Задача 5. Определить устойчивость замкнутой и разомкнутой системы по известной передаточной функции разомкнутой системы: $W(p) = k_1 / (p^3 + k_2p^2 + k_3p - k_4)$.

Таблица - Варианты задания

Вариант	Задача 1 $h(t)$	Задачи 2, 3, 4, 5				
		k_1	k_2	k_3	k_4	w
1	$5t + 1$	1	0,3	5	7	2
2	$\sin(t) + 5$	3	0,5	3	5	4
3	10	5	3	1	0,3	6
4	$3t$	7	5	3	0,5	8
5	$\cos(t) + 4$	2	7	0,5	3	10
6	$25t + 35t$	0,4	2	7	5	3
7	$\operatorname{tg}(t) - 5$	0,6	4	2	7	5
8	$10(1-e^{-0,8t})$	8	6	0,4	2	7
9	$\operatorname{ctg}(t) + 2$	9	0,8	6	4	9
10	$e^{-0,2t}$	1	9	8	0,6	1