<<自动控制系统>>

图书基本信息

书名:<<自动控制系统>>

13位ISBN编号:9787502400538

10位ISBN编号:7502400532

出版时间:1987-11

出版时间:冶金工业出版社

版权说明:本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介,请支持正版图书。

更多资源请访问:http://www.tushu007.com

<<自动控制系统>>

书籍目录

目录

- 第一章 单闭环直流调速系统
- &1-1可控硅供电的直流调速系统
- 一、直流调速系统概述
- 二、可控硅直流调速系统的调速方式
- 三、可控硅直流调速系统的机械特性
- 四、典型生产机械对调速系统的控制要求及调速指标
- §1-2转速反馈单闭环直流调速系统
- 一、系统的工作原理及其静特性
- 二、转速闭环调速系统的基本性质
- 三、转速闭环调速系统的动态模型及稳定性分析
- §1-3带电流截止环节的单闭环调速系统
- 一、调速系统的限流保护
- 二、带有电流负反馈截止环节的调速系统
- §1-4带有电压负反馈和电流正反馈的调速系统
- §1-5无静差调速系统
- 一、采用积分(I)调节器的单闭环无静差调速系统
- 二、采用比例积分(PI)调节器的单闭环无静差调速系统
- §1-6自动调速系统中的检测环节及调节器
- 一、直流测速发电机
- 二、电流检测环节
- 三、电压检测环节
- 四、调节器

习题

- 第二章 双闭环直流调速系统及磁场控制
- § 2 1快速系统与最佳过渡过程的基本概念
- 一、最大电流约束条件下的最佳起动过程
- 二、最佳制动过程
- 三、电流填充系数的概念
- § 2 2转速、电流双闭环调速系统
- 一、转速、电流双闭环调速系统的组成
- 二、转速、电流双闭环调速系统的工作原理及其静特性
- 三、双闭环调速系统的动态特性
- 四、双闭环调速系统实例
- §2-3直流电动机磁场控制系统
- 一、直流电动机磁场控制系统
- 二、最大值选择器及其应用
- 三、最大电流限制
- § 2 4磁场控制系统的动态分析
- 一、双闭环非独立磁场控制系统的动态结构图
- 二、电动机磁场回路的涡流及磁化曲线的非线性影响
- 三、磁场模拟环节
- 四、磁通函数发生器

习题

第三章 自动控制系统的动态参数工程设计方法

<<自动控制系统>>

- §3-1工程设计的基本方法
- 一、工程设计的方法与步骤
- 二、控制系统的性能指标
- §3-2二阶典型系统
- 一、二阶典型系统
- 二、二阶典型系统抗扰性能分析
- §3-3三阶典型系统
- 一、对称三阶典型系统
- 二、对称三阶系统抗扰性能分析
- 三、谐振峰值最小的三阶典型系统
- §3-4调速系统的调节器串联校正和工程设计的近似处理
- 一、工程设计中的近似处理
- 二、调速系统的调节器串联校正
- §3-5双闭环调速系统的串联校正
- 一、电流环的设计
- 二、转速环的设计
- §3-6转速调节器饱和非线性对起动过程的影响及设计举例
- 一、双闭环调速系统转速调节器饱和限幅对起动的影响
- 二、双闭环调速系统设计举例
- §3-7并联微分校正的工程设计方法
- 一、并联校正系统的传递函数和近似幅频特性
- 二、三阶典型系统并联校正
- 三、三阶典型系统并联校正举例
- §3-8自控控制系统的计算机仿真

习题

第四章 可逆调速系统

- § 4 1可控硅直流调速系统可逆运行方案
- 一、实现可逆运行的方式
- 二、电枢可逆系统和磁场可逆系统的比较
- §4-2电枢反并联可逆电路中的环流
- 一、直流环流的处理
- 二、可逆电路中的脉动环流
- § 4 3有环流电枢可逆直流调速系统
- 一、自然环流系统
- 二、交叉反馈的可控环流系统
- 三、可逆调速系统的运行状态及过渡特性
- § 4 4逻辑控制的无环流电枢可逆调速系统
- 一、逻辑控制无环流电枢可逆调速系统的方案及特点
- 二、无环流系统对逻辑装置的要求
- 三、无环流逻辑装置的一般结构
- 四、逻辑选触无环流可逆系统
- 五、逻辑无环流系统的改进方案
- 六、有准备切换的逻辑无环流系统
- §4-5错位无环流电枢可逆调速系统
- 一、错位控制原理与静态环流的消除
- 二、错位无环流系统的结构和电压内环的作用
- 三、错位选触无环流系统

<<自动控制系统>>

- §4-6磁场可逆调速系统
- 一、磁场可逆调速系统的工作原理及其特点
- 二、磁场可逆系统控制回路工作原理
- 三、各种工作状态的分析

习题

- 第五章 可控硅直流调速系统的若干问题
- §5-1转速自适应调节
- § 5 2电枢电流断续及电枢电流自适应调节
- 一、电枢电流断续对被控对象参数的影响
- 二、电流自适应调节器
- § 5 3具有电流变化率限制的多环调速系统
- §5-4具有电压控制的多环调速系统
- §5-5带负载观测器、补偿器的双环调速系统
- 一、复合控制系统及不变性原理的基本概念
- 二、具有外扰观测器、补偿器的双环调速系统
- §5-6机械轴偏心问题
- 第六章 位置随动系统
- §6-1位置随动系统的构成和基本类型
- §6-2位置随动系统的部件
- 一、自整角机测角电路
- 二、旋转变压器测角电路
- 三、感应同步器
- 四、相敏整流放大器
- 五、PWM功率放大器
- 六、伺服电动机
- §6-3自整角机随动系统
- 一、典型入入信号
- 二、随动系统的典型结构
- 三、随动系统的稳态偏差
- 四、稳态品质因数
- 五、扰动输入对稳态偏差的影响
- 六、随动系统的动态校正
- §6-4脉冲相位随动系统
- 一、简介
- 二、主要部件工作原理
- 三、脉冲相位随动系统几种工作制
- 四、脉冲相位随动系统的动态分析

习题

<<自动控制系统>>

版权说明

本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介,请支持正版图书。

更多资源请访问:http://www.tushu007.com