



# 國立中山大學 107 學年度碩士暨碩士專班招生考試試題

科目名稱：控制系統【電機系碩士班乙組】

題號：431008

※本科目依簡章規定「可以」使用計算機（廠牌、功能不拘）（問答申論題）共 2 頁第 2 頁

(h) (5%) 假設  $b = \tau = 0$ ，控制器  $C$  為一階且恰適 (proper)，並且已知閉迴路系統為穩定。請問這些條件下，閉迴路系統是否有可能完美追蹤（即：達成零穩態誤差）下列訊號？

- (1) 步階訊號 (2) 斜坡訊號 (3) 抛物線訊號

## Question 3 (20%)

再次考慮如圖 Figure 1 之回授控制系統。

- (a) (5%) 令  $G$  的轉移函數為  $\frac{4}{(s+1)(s^2+2s+4)}$ ， $C$  為一為比例控制器（這裡我們僅考慮正增益值）。當輸入為單位步階訊號時，請問系統輸出之穩態誤差之極小值 (infimum) 為何？
- (b) (15%) 針對上述系統  $G$ ，請重新設計一控制器，確保閉迴路系統之步階響應之穩態誤差小於 0.1%。

## Question 4 (10%)

請問「相位落後」補償器 (phase-lag compensator) 可否用來提升系統之相位邊界 (phase margin)；也就是說，加了 phase-lag 補償器後的系統，其相位邊界可否較未補償前的系統之相位邊界為大？必要時，請輔以適當的波德圖 (Bode plot) 來說明你的理由。