第18-8頁

			表 18-/	4-1 —階	表 18-A-1 一階系統之增益與相位	孟與相位				*	
率 鲜	0.1 Hz	0.2 Hz	0.4 Hz	0.6 Hz	0.8 Hz	1 Hz	2 Hz	4 Hz	g Hz	8 Hz	10 Hz
增益: $ G(j\omega) = \frac{Y}{R}$						v					
增益: $ G(j\omega) _{dB}$	£	v									
相位: $\left(\theta = \frac{B}{A} \times 180^{\circ}\right)$											
增益 (理論値) <i>G(j®) _{as}</i>											
相位(理論値) $\theta = - \tan^{-1} \omega \tau$											

10 Hz 8 Hz 6 Hz 4 Hz 2 Hz 表 19-A-1 二階系統之增益與相位 1 Hz 0.8 Hz 0.6 Hz 0.4 Hz 0.2 Hz 0.1 Hz 增益: $|G(j\omega)| = \frac{Y}{R}$ 相位(理論値) $\theta = -\tan^{-1} \frac{2\xi^{-}}{1 - r^{2}}$ 增益: |G(jw)|_{dB} 例 增益(理論值) $r : \left(r = \frac{\omega}{\omega_n}\right)$ $|G(j\omega)|_{dB}$ 類

~ 2 ~

表 20-A-1-1 開迴路直流馬達速度控制系統之增益與相位

頻率	0.1 Hz	0.2 Hz	0.4 Hz	0.6 Hz	0.8 Hz	1 Hz	2 Hz	4 Hz	6 Hz	8 Hz	10 Hz
增益: $ G(j\omega) = \frac{Y}{R}$,			
增益: <i>G(jω</i>) _{dв}						-	<i></i>				
$\mathbb{A}[\frac{1}{4}: \left(\theta = \frac{B}{A} \times 180^{\circ}\right)]$											
增益(實習六理論值) <i>G(j®)</i> _{d8}											
相位(實習六理論值) $\theta = - \tan^{-1} \omega \tau$											

表 20-A-2-1 閉迴路直流馬達位置控制系統之增益與相位

	` [. [
頻率	0.1 Hz	0.2 Hz	0.4 Hz	0.6 Hz	0.8 Hz	1 Hz	2 Hz	4 Hz	g Hz	8 Hz	10 Hz
增益: $ G(j\omega) = \frac{Y}{R}$											
增益: <i>G(jw</i>) _{dB}											
$ \# \stackrel{\leftarrow}{\text{$\!\!\!\!/$}} : \left(\theta = \frac{B}{A} \times 180^{\circ} \right) $											
增益 (理論値) <i>G(j®</i>) _{dB}											
相位(理論值) $\theta = -\tan^{-1} \frac{2\xi r}{1 - r^2}$											