

勘 誤 表

書名：自動控制模擬分析與實習
書號：263232

第 18-8 頁

表 18-A-1 一階系統之增益與相位

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： $ G(j\omega) _{dB}$											
相位： $\left(\theta = \frac{B}{A} \times 180^\circ\right)$											
增益（理論值） $ G(j\omega) _{dB}$											
相位（理論值） $\theta = -\tan^{-1} \omega\tau$											

表 19-A-1 二階系統之增益與相位

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： $ G(j\omega) _{dB}$											
相位： $\left(\theta = \frac{B}{A} \times 180^\circ\right)$											
增益（理論值） $ G(j\omega) _{dB}$											
相位（理論值） $\theta = -\tan^{-1} \frac{2\zeta r}{1-r^2}$											
$r : \left(r = \frac{\omega}{\omega_n}\right)$											

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： $ G(j\omega) _{dB}$											
相位： $\left(\theta = \frac{B}{A} \times 180^\circ\right)$											
增益（實習六理論值） $ G(j\omega) _{dB}$											
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	6 Hz	8 Hz	10 Hz
增益： $ G(j\omega) = \frac{Y}{R}$											
增益： $ G(j\omega) _{dB}$											
相位： $\left(\theta = \frac{B}{A} \times 180^\circ\right)$											
增益（理論值） $ G(j\omega) _{dB}$											
相位（理論值） $\theta = -\tan^{-1} \frac{2\xi r}{1-r^2}$											
$r : \left(r = \frac{\omega}{\omega_n}\right)$											