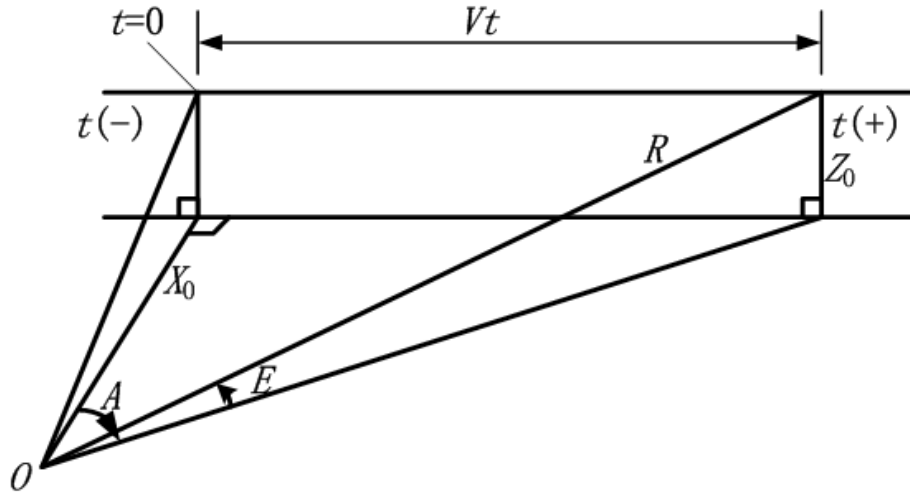


## 自动控制实践 B

第一次作业：

1. “第 3 章 控制系统的输入条件分析 (1)” 课件，参照“例 1 跟踪直线飞行目标时伺服系统的输入”中方位角分析过程，完成高低角输入信号的分析（包括角度、角速度、角加速度的表达式，角输入信号的光谱分析）。



2. 阅读《控制系统设计》中关于快速傅里叶变换 (FFT) 部分，列写 FFT 算法。
3. 使用卷积法，Matlab 编程计算 “3.1.3 例 3” 小功率随动系统的跟踪误差，给出误差图形。