

【初试】2026 年 大连海事大学 805 自动控制原理考研精品资料

说明：本套资料由高分研究生潜心整理编写，高清电子版支持打印，考研推荐资料。

一、大连海事大学 805 自动控制原理考研真题汇编及考研大纲

1. 大连海事大学 805 自动控制原理[专业硕士]1999-2005、2010-2011 年考研真题，暂无答案。

说明：分析历年考研真题可以把握出题脉络，了解考题难度、风格，侧重点等，为考研复习指明方向。

2. 大连海事大学 805 自动控制原理考研大纲

①2025 年大连海事大学 805 自动控制原理考研大纲。

说明：考研大纲给出了考试范围及考试内容，是考研出题的重要依据，同时也是分清重难点进行针对性复习的推荐资料，本项为免费提供。

二、2026 年大连海事大学 805 自动控制原理考研资料

3. 《自动控制原理》考研相关资料

(1) 《自动控制原理》[笔记+提纲]

①大连海事大学 805 自动控制原理之《自动控制原理》考研复习笔记。

说明：本书重点复习笔记，条理清晰，重难点突出，提高复习效率，基础强化阶段推荐资料。

②大连海事大学 805 自动控制原理之《自动控制原理》复习提纲。

说明：该科目复习重难点提纲，提炼出重难点，有的放矢，提高复习针对性。

(2) 《自动控制原理》考研核心题库(含答案)

①大连海事大学 805 自动控制原理考研核心题库之综合题精编。

说明：本题库涵盖了该考研科目常考题型及重点题型，根据历年考研大纲要求，结合考研真题进行的分类汇编并给出了详细答案，针对性强，是考研复习推荐资料。

(3) 《自动控制原理》考研模拟题[仿真+强化+冲刺]

①2026 年大连海事大学 805 自动控制原理考研专业课五套仿真模拟题。

说明：严格按照本科目最新专业课真题题型和难度出题，共五套全仿真模拟试题含答案解析。

②2026 年大连海事大学 805 自动控制原理考研强化五套模拟题及详细答案解析。

说明：专业课强化检测使用。共五套强化模拟题，均含有详细答案解析，考研强化复习推荐。

③2026 年大连海事大学 805 自动控制原理考研冲刺五套模拟题及详细答案解析。

说明：专业课冲刺检测使用。共五套冲刺预测试题，均有详细答案解析，最后冲刺推荐资料。

三、电子版资料全国统一零售价

本套考研资料包含以上一、二部分(不含教材)，全国统一零售价：[¥]

四、2026 年研究生入学考试指定/推荐参考书目(资料不包括教材)

大连海事大学 805 自动控制原理考研初试参考书

《自动控制原理》第 7 版胡寿松科学出版社 2019 年版

五、本套考研资料适用学院

船舶电气工程学院

水路交通控制全国重点实验室

六、本专业一对一辅导（资料不包含，需另付费）

提供本专业高分学长一对一辅导及答疑服务，需另付费，具体辅导内容计划、课时、辅导方式、收费标准等详情请咨询机构或商家。

七、本专业报录数据分析报告（资料不包含，需另付费）

提供本专业近年报考录取数据及调剂分析报告，需另付费，报录数据包括：

- ①报录数据-本专业招生计划、院校分数线、录取情况分析 & 详细录取名单；
- ②调剂去向-报考本专业未被录取的考生调剂去向院校及详细名单。

版权声明

编写组依法对本书享有专有著作权，同时我们尊重知识产权，对本电子书部分内容参考和引用的市面上已出版或发行图书及来自互联网等资料的文字、图片、表格数据等资料，均要求注明作者和来源。但由于各种原因，如资料引用时未能联系上作者或者无法确认内容来源等，因而有部分未注明作者或来源，在此对原作者或权利人表示感谢。若使用过程中对本书有任何异议请直接联系我们，我们会在第一时间与您沟通处理。

因编撰此电子书属于首次，加之作者水平和时间所限，书中错漏之处在所难免，恳切希望广大考生读者批评指正。

目录

封面.....	1
目录.....	4
大连海事大学 805 自动控制原理历年真题汇编.....	6
大连海事大学 805 自动控制原理 2011 年考研真题（暂无答案）.....	6
大连海事大学 805 自动控制原理 2010 年考研真题（暂无答案）.....	9
大连海事大学 805 自动控制原理 2005 年考研真题（暂无答案）.....	12
大连海事大学 805 自动控制原理 2004 年考研真题（暂无答案）.....	16
大连海事大学 805 自动控制原理 2003 年考研真题（暂无答案）.....	19
大连海事大学 805 自动控制原理 2002 年考研真题（暂无答案）.....	22
大连海事大学 805 自动控制原理 2001 年考研真题（暂无答案）.....	25
大连海事大学 805 自动控制原理 2000 年考研真题（暂无答案）.....	29
大连海事大学 805 自动控制原理 1999 年考研真题（暂无答案）.....	33
大连海事大学 805 自动控制原理考研大纲.....	36
2025 年大连海事大学 805 自动控制原理考研大纲.....	36
2026 年大连海事大学 805 自动控制原理考研核心笔记.....	38
《自动控制原理》考研核心笔记.....	38
第 1 章 自动控制的一般概念.....	38
考研提纲及考试要求.....	38
考研核心笔记.....	38
第 2 章 控制系统的数学模型.....	43
考研提纲及考试要求.....	43
考研核心笔记.....	43
第 3 章 线性系统的时域分析法.....	51
考研提纲及考试要求.....	51
考研核心笔记.....	51
第 4 章 线性系统的根轨迹分析.....	67
考研提纲及考试要求.....	67
考研核心笔记.....	67
第 5 章 线性系统的频域分析法.....	78
考研提纲及考试要求.....	78
考研核心笔记.....	78
第 6 章 线性系统的校正方法.....	88
考研提纲及考试要求.....	88
考研核心笔记.....	88
第 7 章 线性离散系统的分析与校正.....	98

考研提纲及考试要求	98
考研核心笔记	98
第 8 章 非线性控制系统分析	117
考研提纲及考试要求	117
考研核心笔记	117
第 9 章 线性系统的状态空间分析与综合	123
考研提纲及考试要求	123
考研核心笔记	123
第 10 章 动态系统的最优控制方法	148
考研提纲及考试要求	148
考研核心笔记	148
2026 年大连海事大学 805 自动控制原理考研复习提纲	157
《自动控制原理》考研复习提纲	157
2026 年大连海事大学 805 自动控制原理考研核心题库	160
《自动控制原理》考研核心题库之综合题精编	160
2026 年大连海事大学 805 自动控制原理考研题库[仿真+强化+冲刺]	203
大连海事大学 805 自动控制原理考研仿真五套模拟题	203
2026 年自动控制原理五套仿真模拟题及详细答案解析（一）	203
2026 年自动控制原理五套仿真模拟题及详细答案解析（二）	212
2026 年自动控制原理五套仿真模拟题及详细答案解析（三）	221
2026 年自动控制原理五套仿真模拟题及详细答案解析（四）	230
2026 年自动控制原理五套仿真模拟题及详细答案解析（五）	237
大连海事大学 805 自动控制原理考研强化五套模拟题	246
2026 年自动控制原理五套强化模拟题及详细答案解析（一）	246
2026 年自动控制原理五套强化模拟题及详细答案解析（二）	255
2026 年自动控制原理五套强化模拟题及详细答案解析（三）	263
2026 年自动控制原理五套强化模拟题及详细答案解析（四）	274
2026 年自动控制原理五套强化模拟题及详细答案解析（五）	282
大连海事大学 805 自动控制原理考研冲刺五套模拟题	291
2026 年自动控制原理五套冲刺模拟题及详细答案解析（一）	291
2026 年自动控制原理五套冲刺模拟题及详细答案解析（二）	301
2026 年自动控制原理五套冲刺模拟题及详细答案解析（三）	309
2026 年自动控制原理五套冲刺模拟题及详细答案解析（四）	317
2026 年自动控制原理五套冲刺模拟题及详细答案解析（五）	325

大连海事大学 805 自动控制原理 2011 年考研真题（暂无答案）

大连海事大学 2011 年硕士研究生招生考试试题

考试科目：自动控制原理

适用专业：控制理论与控制工程、检测技术与自动化装置、模式识别与智能系统

考生须知：1、所有答案必须写在答题纸上，写在试题纸上无效；

2、考生不得在答题纸上作与答题内容无关的标记，否则试卷作废。

共 页第 1 页

一、填空题：（20 分）

1、（2 分）比例-微分控制常用来改善二阶系统的性能，比例-微分控制_____系统的自然频率，但可_____系统的阻尼比。

2、（2 分）相角裕度 γ 的含义是，对于闭环稳定系统，如果系统开环相频特性再滞后 γ 度，则系统将处于_____稳定状态；幅值裕度 h 的含义是，对于闭环稳定系统，如果系统开环幅频特性再增大 h 倍，则系统将处于_____稳定状态。

3、（2 分）为了减小或消除系统在输入信号和扰动作用下的稳态误差，可采取如下措施：

①_____系统开环增益或扰动作用点之前系统的前向通道增益；②在系统的前向通道或主反馈通道设置_____环节。

4、（4 分）按照校正装置在系统中的连接方式，控制系统校正装置可分为_____、_____和_____四种。

5、（2 分）只有既接近_____，又不十分接近闭环_____的闭环极点，才可能成为主导极点。

6、（1 分）已知单位负反馈系统的开环传递函数为 $\frac{K^*(1-s)}{s(2-s)}$ ，则按照相角条件应该绘制_____度根轨迹。7、（1 分）已知一个 n 阶闭环系统的微分方程为
$$a_n y^{(n)} + a_{n-1} y^{(n-1)} + \cdots + a_2 y^{(2)} + a_1 \dot{y} + a_0 y = b_1 \dot{r} + b_0 r$$
，其中 r 为输入， y 为输出，所有系数均大于零。则其闭环传递函数为_____。

8、（3 分）开环频率特性的低频段表征了闭环系统的_____性能，中频段则表征了闭环系统的_____性能，而高频段则表征了闭环系统的_____性能。

9、（2 分）二阶系统在欠阻尼阶跃响应曲线中，阻尼比越小，超调量越_____，上升_____。