

2026

F2801

∞

∞

于 北工业大学人工 与 据 学学 控制 学与工 、
控制工 专业 01 向 士 招 专业 。主 察学 对
所学专业 心 掌握 平,以及 所学 分 和
决 力。

∞

为 卷 , 主、客 合 形式,包括 择 、
填 、 、 图 、分 。 为 2 小
 , 总分为 100 分。

∞

内容 成及分值分布如下 所 。

	型	内容	分值
一 分	必	(一) 控制技 合	70
二 分	(三 一)	(二) 控制	30
		(三) 动控制	
		(四) 控制	

(一) 控制技 合

1. 微型 86 序 ；
2. (C) 序 基 ；
3. 据 与 基 ；
4. 控制 基 念、 成和分 ；
5. 控制 入 出 及常 控制 序 ；
6. 控制 控制 : 字 PID 控制 及参 定, 字 控制器 与 少拍 (/) 控制；
7. 基于 STM32 嵌入式控制 开发: GPIO 基 、中 、中 嵌 套、中 优先 基 念及其应 ； 定 器 成 、 关寄存 器、工作 式(出 、 入捕)及其应 ；串 基 、USART 关寄存器、工作 式及其应 。

(二) 控制

1. 控制 性 指 ；
2. 工业 动态 性 ；
3. P、PI、PD 及 PID 控制 律 , 控制器 作 形式 定；
4. 常 工 定 及 ；
5. 动 、 想/工作 性、 开 形式 判 ；
6. 串 控制 和 值控制 基 成、工作 和 ；
7. 掌握前 控制 基 成、工作 和 ；
8. 偿控制 工作原 , 和控制 , 分 多变 控制

合性，了常。

(三) 动控制

1. 交、型及；
2. 态性指含义和式、动态性指分及含义；
3. 双动、抗扰和制动动态形制及分、二个器作；
4. 变控制式、不同压偿性、交PWM控制技型及关念；
5. 差控制念、基思想及控制律；
6. 异动动态学型性、成、坐变换思想和原则、态变取；
7. 控制和接控制基念、基思想、估、；
8. 伺基成及。

(四) 控制

1. 学基，、推及应；
2. 基分、功，BP学习基原、一代；
性分及；
3. 传基原、优化、存在及改措。

其他意事：携带图工具和器。