

Podstawy Automatyki i Robotyki- Mechanika i Budowa Maszyn

1. Właściwości podstawowych członów dynamicznych, wyznaczanie charakterystyk częstotliwościowych
2. Skok jednostkowy, delta Diraca
3. Stabilność – kryterium Nyquista i Hurwitza
4. Wyznaczanie odpowiedzi na sygnał zadany (skok, impuls, ...)
5. Wyznaczenie transmitancji operatorowej modelu obiektu na podstawie równań różniczkowych
6. Zapas stabilności
7. Wpływ sprzężenia zwrotnego na właściwości liniowych układów dynamicznych
8. Regulator PID – właściwości, charakterystyki, kryteria doboru nastaw ...
9. Wyznaczanie transmitancji układu na podstawie schematu blokowego (zakłóceniowej, ...)
10. Wyznaczanie błędu w stanie ustalonym
11. Wyznaczanie odpowiedzi na zakłócenie
12. Całkowe wskaźniki jakości regulacji
13. Odcinkowe wskaźniki jakości regulacji