

Podstawy Automatyki w Pojazdach Bojowych - IPBiS

1. Wyznaczenie transmitancji operatorowej modelu obiektu na podstawie równań różniczkowych
2. Właściwości podstawowych członów dynamicznych (np. proporcjonalny, całkujący, różniczkujący, inercja I rzędu)
3. Wyznaczanie charakterystyk częstotliwościowych układów liniowych
4. Skok jednostkowy, delta Diraca.
5. Wyznaczanie odpowiedzi układu na zadany sygnał wejściowy.
6. Stabilność – kryterium Nyquista i Hurwitza
7. Regulator PID – właściwości, charakterystyki, kryteria doboru nastaw
8. Zapas stabilności
9. Wyznaczanie uchybu w stanie ustalonym.
10. Przekształcanie schematów blokowych.
11. Kryteria jakości regulacji