

## **Sterowanie w systemach zintegrowanych - ZIP**

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