

Automatyka i Robotyka

Podstawy Automatyki 1 - ćwiczenia

Organizacja zajęć w semestrze

tydzień	realizacja
1	Wprowadzenie. Opis systemów liniowych w dziedzinie czasu
2	Lista 1. Transformata Laplace'a
3	Lista 1. Transformata Laplace'a
4	Lista 2. Charakterystyki czasowe i częstotliwościowe układów ciągłych
5	Lista 3. Algebra schematów blokowych układów ciągłych
6	Lista 4. Stabilność układów ciągłych cz.1
7	Lista 5. Stabilność układów ciągłych cz.2
8	Kolokwium (układy ciągłe)
9	Lista 6. Zmienne stanu
10	Lista 7. Transformata Z
11	Lista 7. Transformata Z
12	Lista 8. Równania różnicowe. Ekstrapolatory
13	Lista 9. Algebra schematów blokowych układów dyskretnych
14	Lista 10. Stabilność układów dyskretnych
15	Kolokwium (zmienne stanu + układy dyskretne)

Podstawy Automatyki 2 - ćwiczenia

Organizacja zajęć w semestrze

tydzień	realizacja
1	Wprowadzenie
2	Lista 1. Uchyby ustalone
3	Lista 2. Korekcja analogowa
4	Lista 3. Korekcja cyfrowa
5	Lista 4. Regulator PID
6	Lista 5. Układy nieliniowe
7	Lista 5. Układy nieliniowe
8	Kolokwium