

LABORATORIUM PODSTAW AUTOMATYKI

TEMATY ĆWICZEŃ

Studia stacjonarne inżynierskie

- | | |
|--|--------------|
| 1. Metody analizy ciągłych liniowych URA | [ćw. 1] |
| 2. Korekcja analogowa liniowych układów regulacji | [ćw. 2] |
| 3. Badanie właściwości regulatorów przemysłowych | [ćw. 3] |
| 4. Symulacja układów sterowania z wykorzystaniem pakietu MATLAB | [ćw. 4, 5] |
| 5. Bezpośrednie sterowanie cyfrowe | [ćw. 8] |
| 6. Analiza i synteza kombinacyjnych i sekwencyjnych układów logicznych | [ćw. 11, 12] |
| 7. Sterowanie pracą silnika z wykorzystaniem sterowników PLC | [instrukcja] |
| 8. Badanie liniowych impulsowych URA | [ćw. 6] |
| 9. Korekcja cyfrowa | [ćw. 7] |
| 10. Analiza nieliniowych układów regulacji automatycznej | [ćw. 9] |
| 11. Mikroprocesorowe sterowniki sekwencyjne | [ćw. 13] |
| 12. Korekcja w nieliniowych URA | [ćw. 10] |

Studia niestacjonarne inżynierskie

Semestr 7

- | | |
|--|--------------|
| 1. Metody analizy ciągłych liniowych URA | [ćw. 1] |
| 2. Korekcja analogowa liniowych układów regulacji | [ćw. 2] |
| 3. Badanie właściwości regulatorów przemysłowych | [ćw. 3] |
| 4. Symulacja układów sterowania z wykorzystaniem pakietu MATLAB | [ćw. 5] |
| 5. Analiza i synteza kombinacyjnych i sekwencyjnych układów logicznych | [ćw. 11, 12] |
| 6. Sterowanie pracą silnika z wykorzystaniem sterowników PLC | [instrukcja] |
| 7. Badanie liniowych impulsowych URA | [ćw. 6] |
| 8. Analiza nieliniowych układów regulacji automatycznej | [ćw. 9, 10] |

Uwaga: Numery podane w nawiasach kwadratowych odnoszą się do numeracji ćwiczeń w skrypcie.

SKRYPT: *Podstawy Automatyki. Ćwiczenia laboratoryjne.*

Praca zbiorowa pod red. A. Wiszniewskiego, Wrocław 2000.