

TEMATY ĆWICZEŃ:

1. Wprowadzenie do środowiska Matlab 6.5 (R13).
2. Wprowadzenie do środowiska Simulink.
3. Odpowiedzi czasowe podstawowych elementów dynamicznych.
4. Charakterystyki częstotliwościowe podstawowych elementów dynamicznych.
5. Modelowanie systemów fizycznych.
6. Podstawowy układ regulacji automatycznej SISO.
7. Stabilność układów dynamicznych.

LITERATURA:

- [1] K. AMBORSKI, A. MARUSAK: *TEORIA STEROWANIA W ĆWICZENIACH*, PWN WARSZAWA 1978.
- [2] K. AMBORSKI: *TEORIA STEROWANIA – PODRĘCZNIK PROGRAMOWANY*, PWN WARSZAWA 1987.
- [3] W. PEŁCZEWSKI: *TEORIA STEROWANIA*, WNT WARSZAWA 1980.
- [4] T. KACZOREK: *TEORIA STEROWANIA I SYSTEMÓW*, PWN WARSZAWA 1996.
- [5] A. ZALEWSKI, R. CEGIEŁA: *MATLAB – OBLICZENIA NUMERYCZNE I ICH ZASTOSOWANIA*, NAKOM POZNAŃ 1998.
- [6] B. MROZEK, Z. MROZEK: *MATLAB. UNIERSALNE ŚRODOWISKO DO OBLICZEŃ NAUKOWOTECHNICZNYCH*, PLJ WARSZAWA 1996.
- [7] J. BRZÓZKA: *ĆWICZENIA Z AUTOMATYKI W MATLABIE I SIMULINKU*, MIKOM 1997.
- [8] INFORMACJE O MATLABIE I SIMULINKU: WWW.MATHWORKS.COM.