

SPIS TERŚCI

Wstęp

CZĘŚĆ I

INSTRUKCJE DO ĆWICZEŃ LABORATORYJNYCH

1. Modelowanie ciągłych i dyskretnych układów regulacji. Badania w dziedzinie 7
 czasu – opracował H. Urzędniczek
2. Modelowanie układów regulacji. Badania w dziedzinie częstotliwości 15
 – opracował H. Urzędniczek
3. Identyfikacja obiektów dynamicznych – opracował H. Urzędniczek 20
4. Regulacja z zastosowaniem regulatora PID – opracował H. Urzędniczek 32
5. Przemysłowy regulator PID – opracował H. Urzędniczek 41
6. Regulacja dwustanowa – opracował H. Urzędniczek 49
7. Regulacja nadążna – opracował H. Urzędniczek 57
8. Regulacja prędkości obrotowej – opracował K. Wróbel 65
9. Regulacja wieloparametrowa – opracował W. Domański 73
10. Sterowniki programowalne – opracował H. Urzędniczek 83

CZĘŚĆ II

- PRZYKŁADY – opracował H. Urzędniczek 98