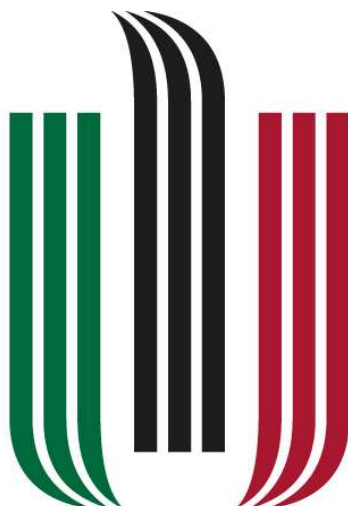


SPRAWOZDANIE

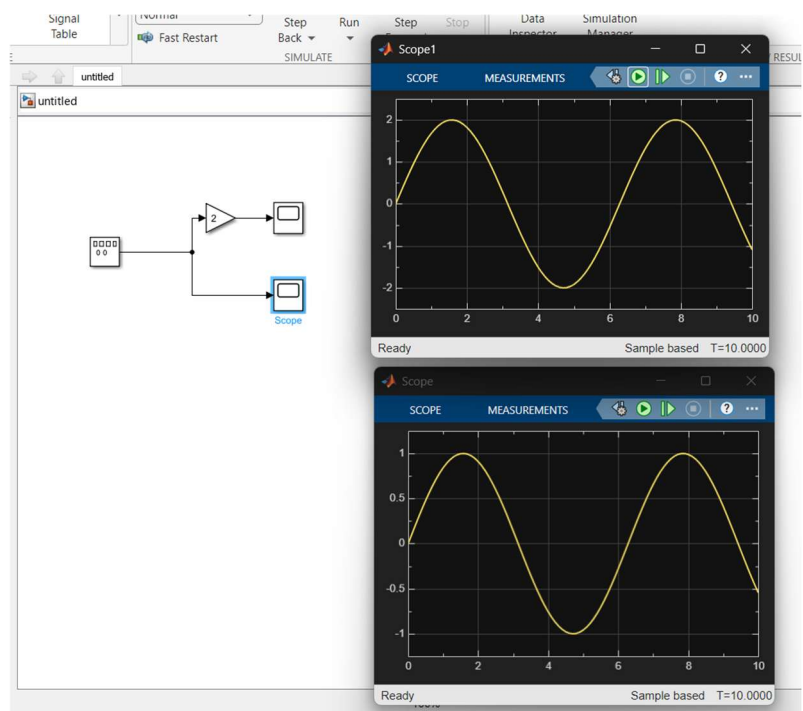
*z modelowania systemów dynamicznych,
laboratoria nr. 3 – symulacje w simulinku*



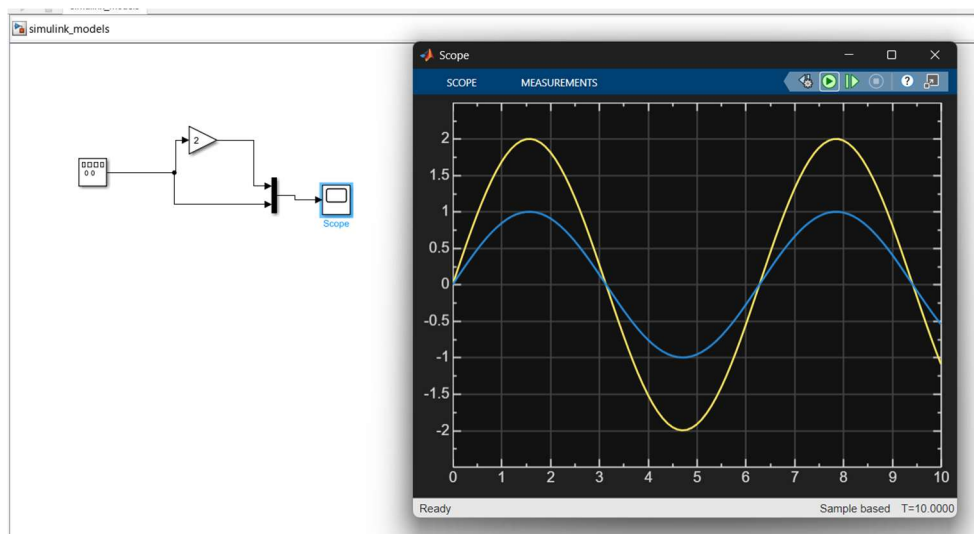
AGH

**AKADEMIA GÓRNICZO-HUTNICZA
IM. STANISŁAWA STASZICA
W KRAKOWIE**

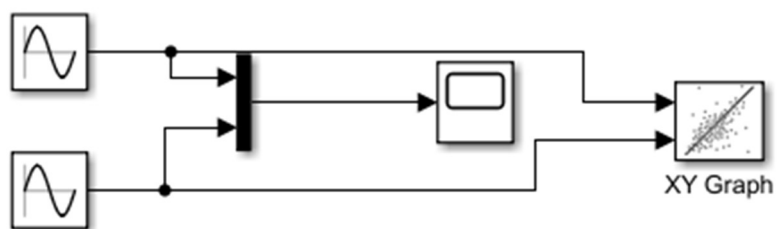
*Michał Midor,
WEAiIB, AiR, 2 rok, gr. 5*



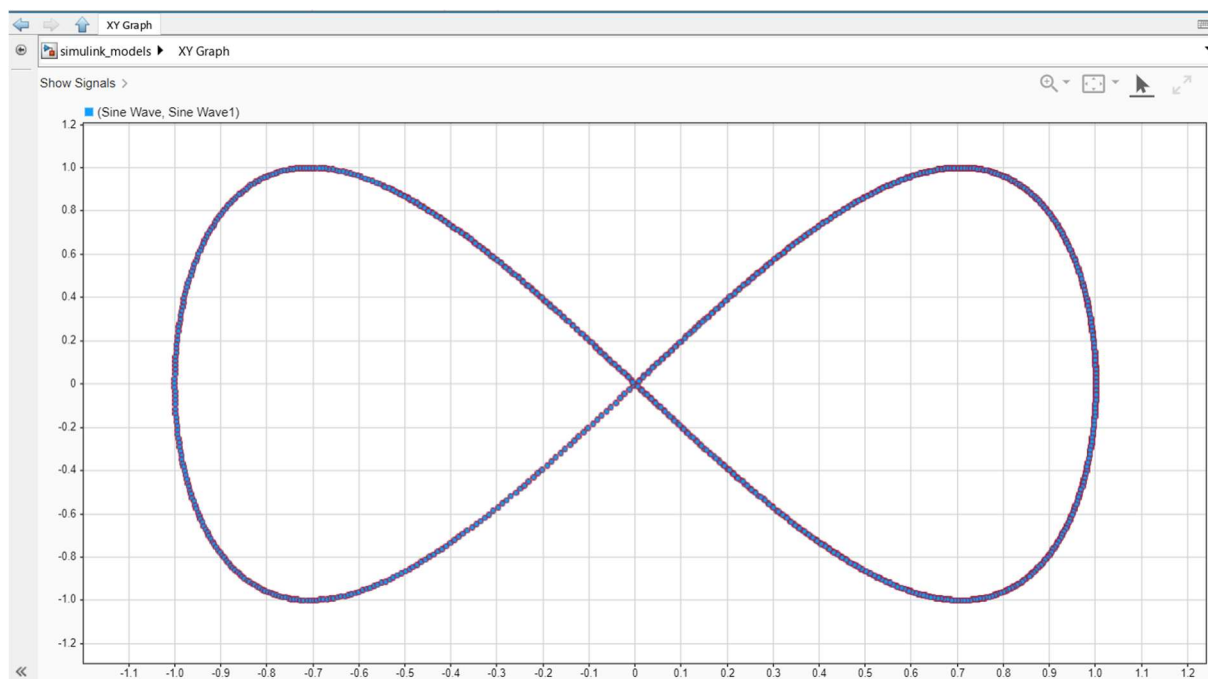
Rysunek 1 - model 1



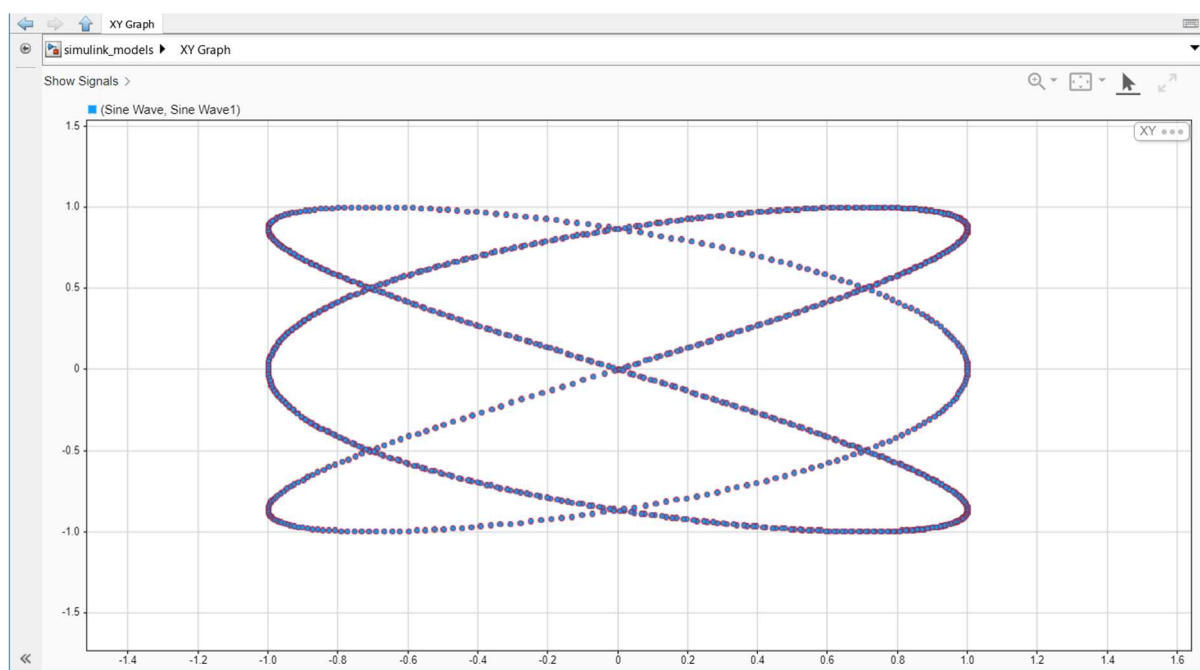
Rysunek 2 - model 1 z MUX



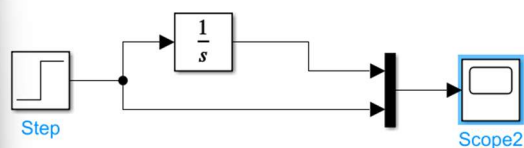
Rysunek 3 - model 3 - układ do generowania krzywych Lissajous'a



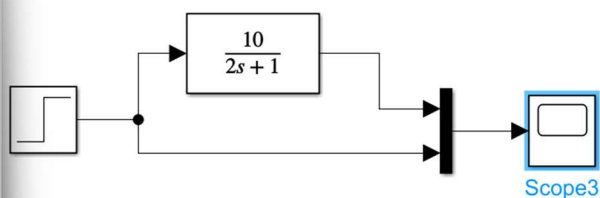
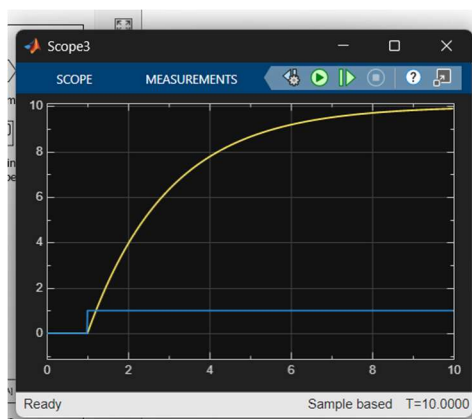
Rysunek 4 - krzywa Lissajous'a, dla $a=1$, $b=2$



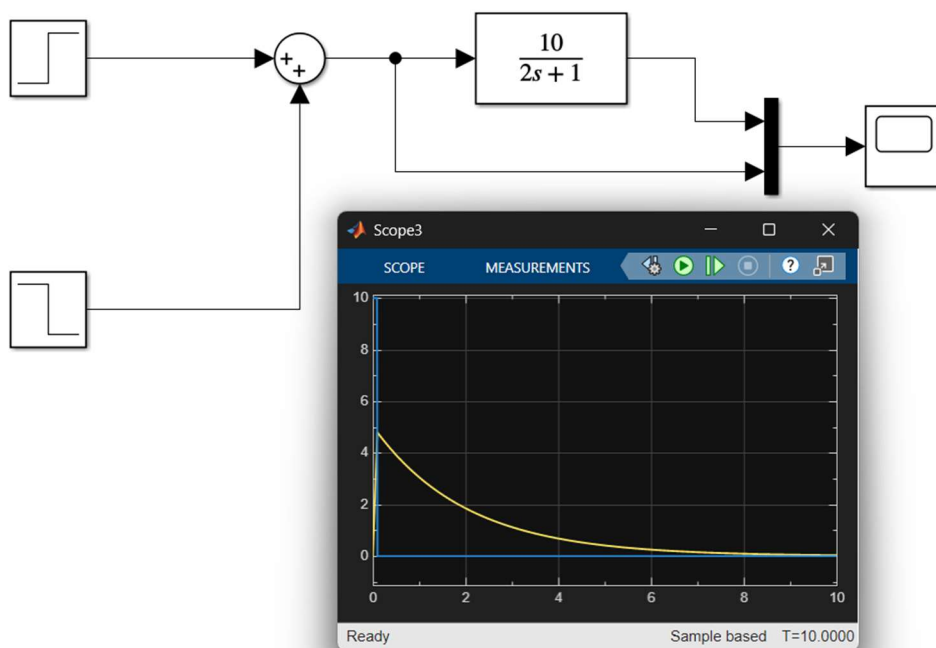
Rysunek 5 - krzywa Lissajous'a, dla $a=3$, $b=2$



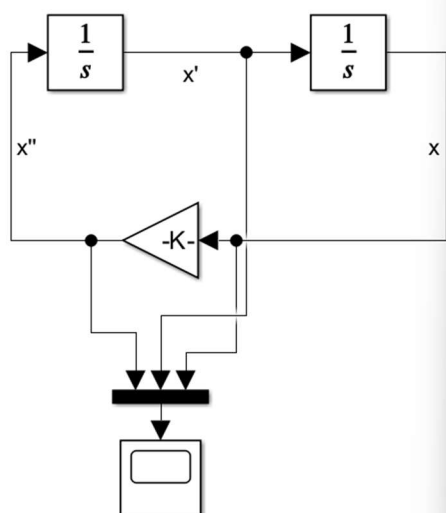
Rysunek 6 - model 4 - odpowiedź układu na skok jednostkowy



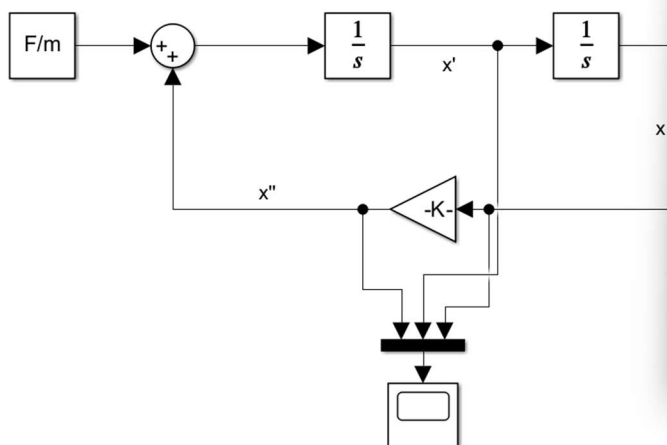
Rysunek 7 - model 5 - odpowiedź układu inercyjnego I rzędu na skok jednostkowy



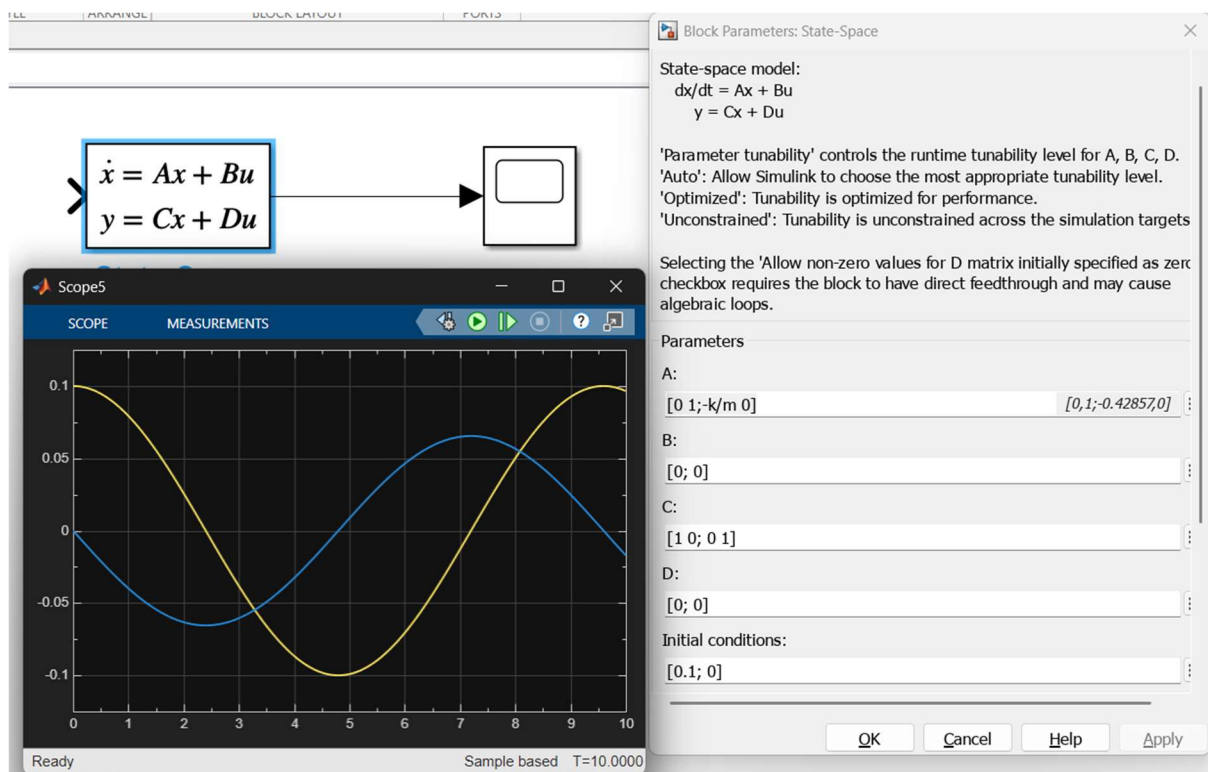
Rysunek 8 - model 6 - odpowiedź układu inercyjnego I rzędu na impuls



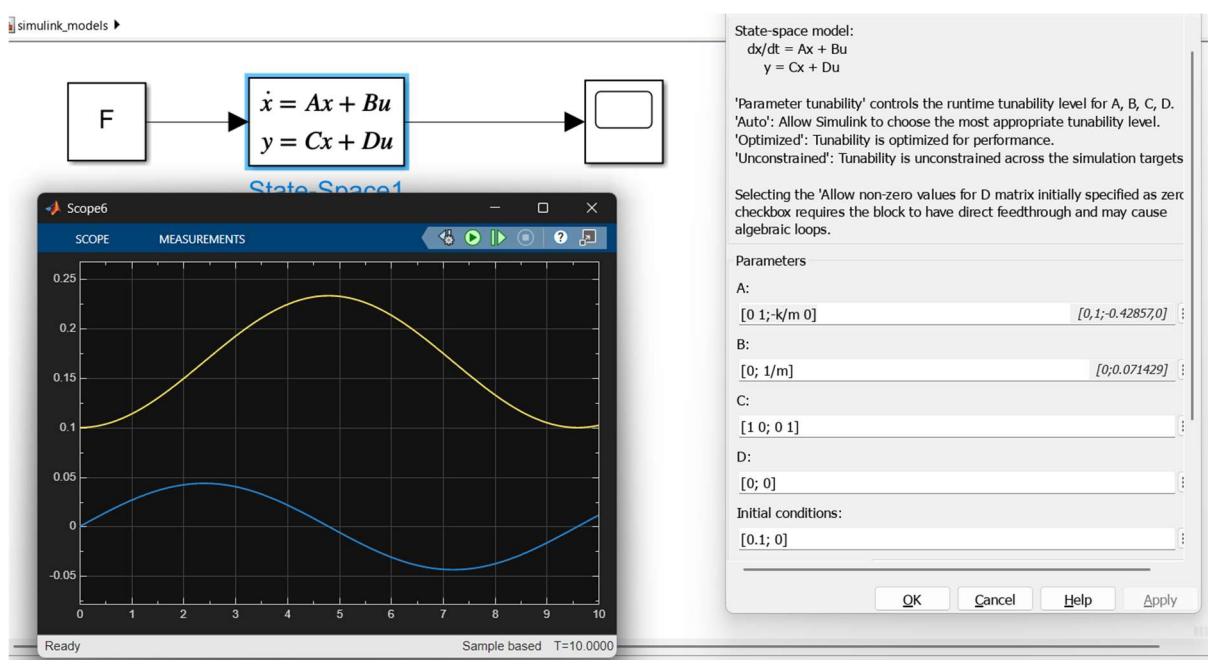
Rysunek 9 - obiekt inercyjny II rzędu, z dwoma integratorami, bez wymuszenia



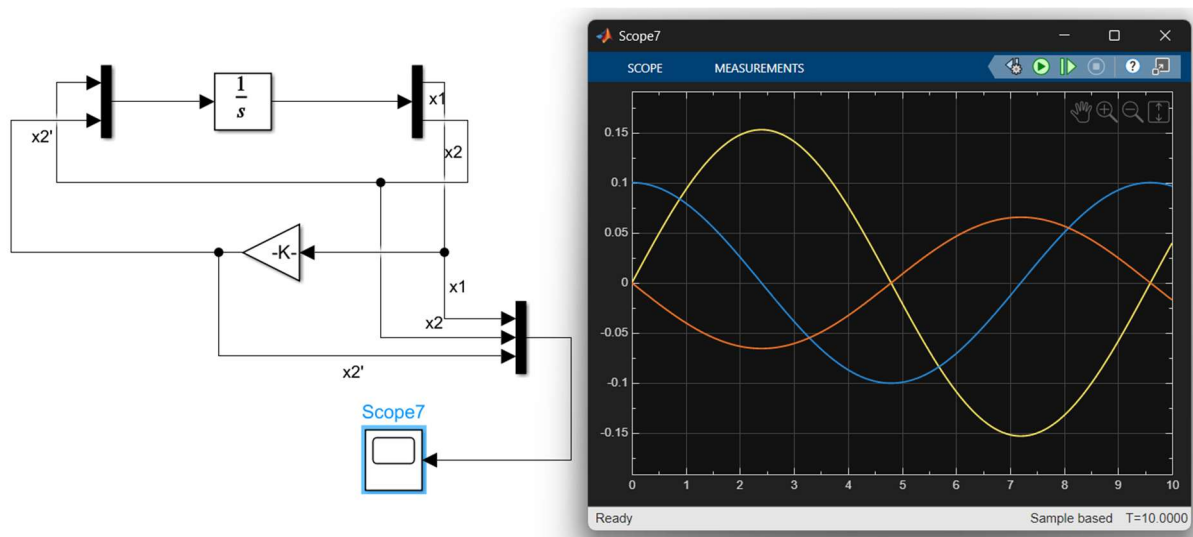
Rysunek 10 - obiekt inercyjny II rzędu, z dwoma integratorami, z wymuszeniem



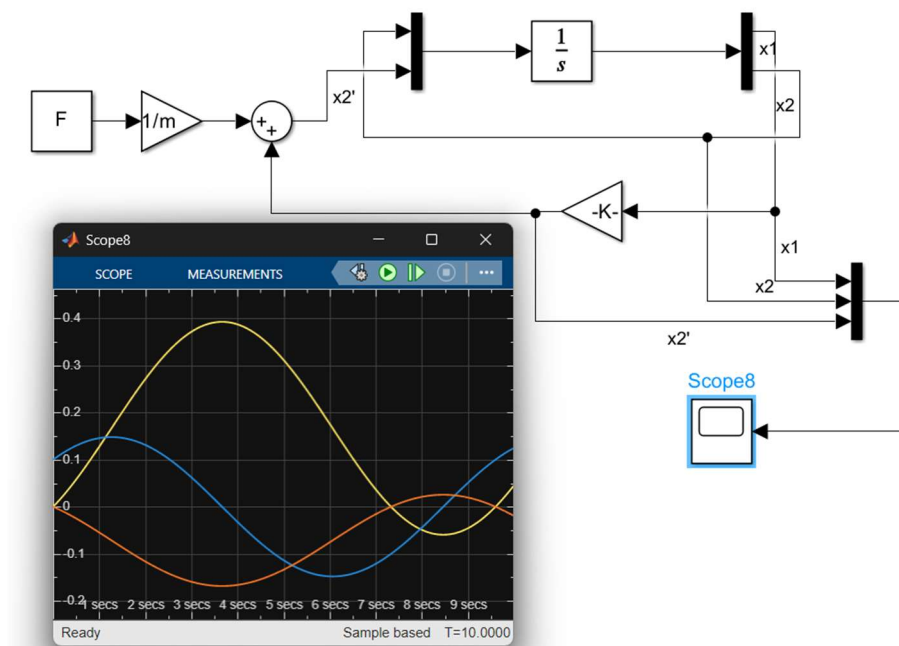
Rysunek 11 - obiekt inercyjny II rzędu, w przestrzeni stanów, bez wymuszenia



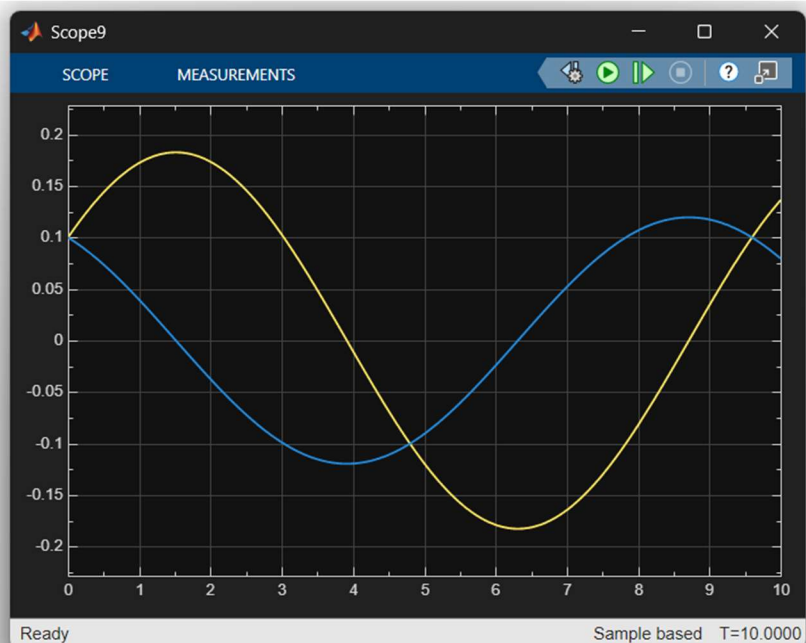
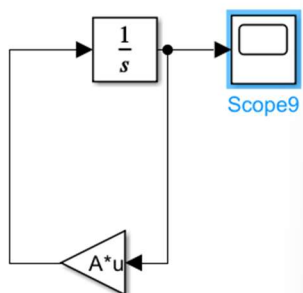
Rysunek 12 - obiekt inercyjny II rzędu, w przestrzeni stanów, z wymuszeniem



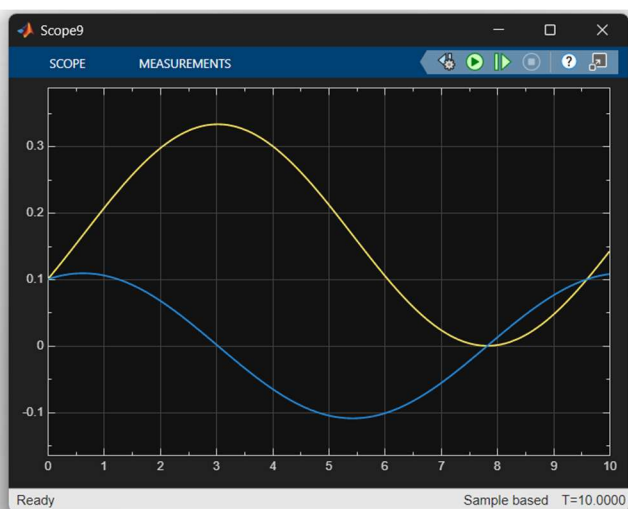
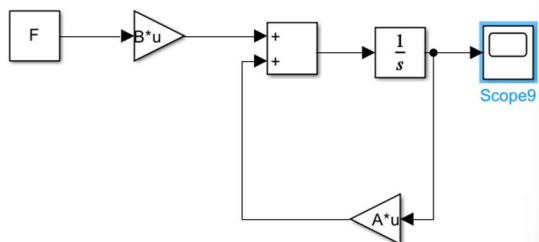
Rysunek 13 - obiekt inercyjny II rzędu, z jednym integratorem, bez wymuszenia



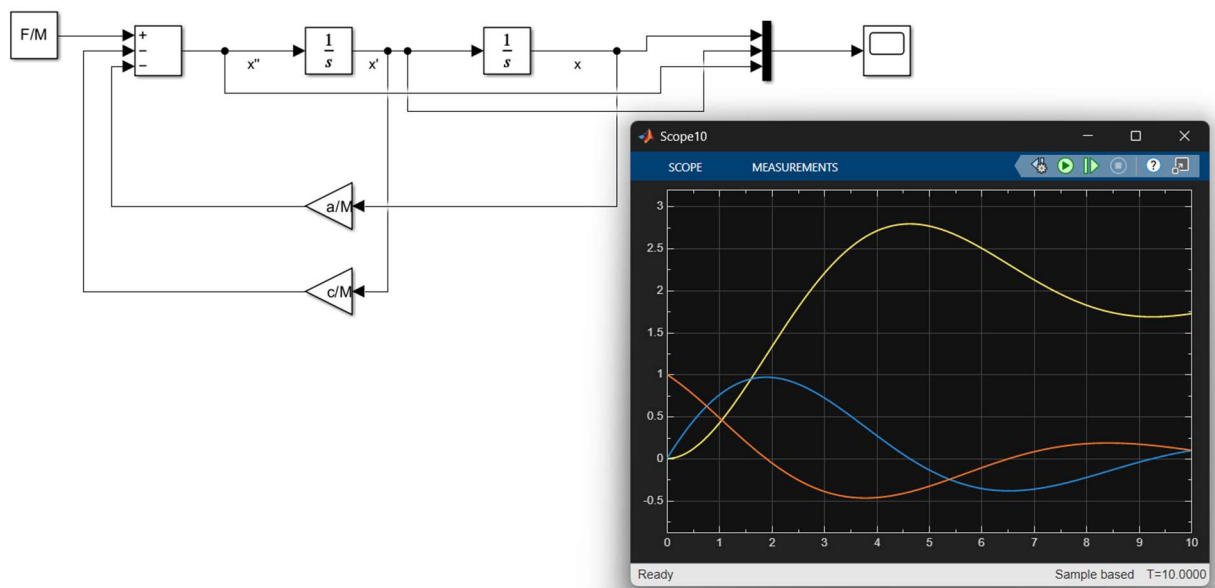
Rysunek 14 - obiekt inercyjny II rzędu, z jednym integratorem, z wymuszeniem



Rysunek 15 - obiekt inercyjny II rzędu, z jednym integratorem (macierzowo), bez wymuszenia



Rysunek 16 - obiekt inercyjny II rzędu, z jednym integratorem (macierzowo), z wymuszeniem



Rysunek 17 - model zawieszenia z konspektu nr. 2