1. Ak na vstup systému privedieme harm. signál, na výstupe sa objaví lineárna závislosť amplitúdy vstupného signal

(NIE)

1. Ak na vstup systému privedieme harmonický signál, na výstupe bude tiež harmonický signál, ale posunutý a s rozdielnou amplitúdou

(ÁNO)

1. Dopravné oneskorenie je v SIMULINKu nutné matematicky vytvoriť pomocou harmonickej funkcie sinus

(NIE)

1. Frekvenčná char. je zobrazením závislosti výstupného signálu na budiacom harmonickom signáli s frekvenciou \omega

(NIE)

1. Impulzová funkcia predstavuje matematický popis reakcie systému na harmonický signál pri nulových počiatočných podmienkach

(NIE)

1. Perióda periodického signálu je vzdialenosť medzi opakovaniami harmonického signálu

(ÁNO)

1. Aby bol systém stabilný, korene charakteristickej rovnice musia ležať v hornej polovici Gaussovej roviny

(NIE)

1. Ak Michajlovov hodograf systému 3. rádu prechádza počiatkom Gaussovej roviny, systém je na hranici stability

(ÁNO)

1. Frekvenčná charakteristika je zobrazením frekvenčného prenosu systému v Gaussovej rovine

ANO

1. Frekvenčná charakteristika derivačného člena so zotrvačnosťou n-tého rádu sa pre omega->nekonečno končí v počiatku Gaussovej roviny

(ÁNO)

1. Podmienkou fyzikálnej realizovateľnosti systému je, aby korene polynómu men. ležali v ľavej polovici Gaussovej roviny

(NIE)

1. Frekvenčná charakteristika je zobrazením frevenčného prenosu systému v Gaussovej rovine  
   (ÁNO)
2. Dĺžka trvania simulácie v SIMULINKU je rozdiel medzi hodnotami parametrov Stop Time a Start Time

(ÁNO)

1. Dopravné oneskorenie je v SIMULINKu reprezentované blokom TRANSPORT DELAY

(ÁNO)

1. Dopravné oneskorenie je v SIMULINKu nutné matematicky vytvoriť pomocou harmonickej funkcie sinus

(NIE)

1. Impulzovú charakteristiku môžeme v SIMULINKu zobraziť ako zderivovanú prechodovú charakteristiku pomocou bloku DERIVATIVE

(ÁNO)

1. Ideálny P regulátor môžeme v SIMULINKu vytvoriť pomocou derivačného člena DERIVATIVE

(NIE)

1. Parameter Initial Value objektu STEP v SIMULINKu predstavuje čas t=0 jednotkového impulzu

(NIE)

1. Parameter Initial Value objektu STEP v SIMULINKu predstavuje čas t=0

(ÁNO)

1. Parameter Step Time objektu STEP v SIMULINKu predstavuje čas t=0 jednotkového skoku

(ÁNO)

1. Výsledkom simulácie v SIMULINKU je vektor závislosti vstupných hodnôt od času simulácie

(NIE)

1. Výsledky simulácie v SIMULINKU je možné poslať do pracovného priestoru MATLABu a tu ich následne spracovať

(ÁNO)

1. Aperiodickú P sústavu n-tého rádu je možné nahradiť prenosom periodickej P sústavy 2. rádu

(NIE)

1. Aperiodickú P sústavu n-tého rádu je možné nahradiť prenosom P sústavy 2. rádu

(ÁNO)

1. Proporcionálny člen môže mať aperiodický aj kmitavý priebeh prechodovej charakteristiky

(ÁNO)

1. Základné parametre aperiodickej statickej prechodovej charakteristiky sú v poradí: dopravné oneskorenie, doba prieťahu, doba nábehu

(ÁNO)

1. Základné parametre aperiodickej statickej prechodovej charakteristiky sú v poradí: doba prieťahu, doba nábehu, dopravné oneskorenie

(NIE)

1. Sínus a kosínus sú základnými aperiodickými funkciami

(NIE)

1. Aby bol systém podľa Michajlovovho kritéria stability stabilný, musí okrem iného jeho hodograf začínať v bode [-1, 0] a postupovať v smere hodinových ručičiek

(NIE)

1. Frekvenčná charakteristika proporcionálneho člena začína pre omega=0 na imaginárnej osi v bode [0, -1]

(NIE)

1. Frekvenčná char. derivačného člena so zotrvač. n-tého rádu sa pre omega->nekonečno končí na reálnej osi v bode [-1, 0]

(NIE)

1. Proporcionálny člen môže mať aperiodický aj kmitavý priebeh prechodovej charakteristiky

(ÁNO)

1. Prechodová charakteristika je grafickým znázornením prechodovej funkcie

(ÁNO)

1. Prechodová charakteristika integračného člena sa v čase t->"infty" blíži k "infty"

(ÁNO)

1. Prechodová charakteristika derivačného člena sa v čase t -> infty blíži k nule

(ÁNO)

1. Prechodová charakteristika ideálneho integračného člena má tvar rampy

(ÁNO)

1. Prechodová charakteristika proporcionálneho člena je v čase t->nekonečno ustálená

(ÁNO)

1. Pri vyjadrení prechodovej funkcie pomocou Heavisidovho vzťahu nám stačí poznať polynóm men. prenosu systému N(s)

(NIE)

1. Prechodová charakteristika je matematické vyjadrenie obrazového prenosu systému

(NIE)

1. Prechodová charakteristika integračneho člena sa v čase t->nekonečno ustáli na hodnote rovnej zosilneniu daného člena

(NIE)

1. Prechodová charakteristika derivačného člena v čase t->nekonečno rastie do nekonečna

(NIE)

1. Prechodová charakteristika ideálneho integračného člena má tvar jednotkového skoku

(NIE)

1. Prechodovú funkciu je možné vyjadriť z prenosu systému pomocou Routh-Schurovho algoritmu

(NIE)

1. Prechodovú funkciu je možné vyjadriť z prenosu systému pomocou spätnej Laplaceovej transformácie

(ÁNO)