

Variant 1

Dane do ćwiczenia 8:

Projekt układu regulacji z wykorzystaniem środowiska Matlab-Simulink

Modelowanie układu regulacji z regulatorem PID. Dobór nastaw regulatora PID

$$\begin{array}{lll} C1 = 10 \text{ [m}^2\text{]} & C2 = 5 \text{ [m}^2\text{]} & C3 = 2 \text{ [m}^2\text{]} \\ R1 = 1 \text{ [s/m}^2\text{]} & R2 = 2 \text{ [s/m}^2\text{]} & R3 = 3 \text{ [s/m}^2\text{]} \end{array}$$

Variant 2

Dane do ćwiczenia 8:

Projekt układu regulacji z wykorzystaniem środowiska Matlab-Simulink

Modelowanie układu regulacji z regulatorem PID. Dobór nastaw regulatora PID

$$\begin{array}{lll} C1 = 10 \text{ [m}^2\text{]} & C2 = 5 \text{ [m}^2\text{]} & C3 = 2 \text{ [m}^2\text{]} \\ R1 = 0.5 \text{ [s/m}^2\text{]} & R2 = 2 \text{ [s/m}^2\text{]} & R3 = 3 \text{ [s/m}^2\text{]} \end{array}$$

Variant 3

Dane do ćwiczenia 8:

Projekt układu regulacji z wykorzystaniem środowiska Matlab-Simulink

Modelowanie układu regulacji z regulatorem PID. Dobór nastaw regulatora PID

$$\begin{array}{lll} C1 = 10 \text{ [m}^2\text{]} & C2 = 5 \text{ [m}^2\text{]} & C3 = 2 \text{ [m}^2\text{]} \\ R1 = 0.3 \text{ [s/m}^2\text{]} & R2 = 2 \text{ [s/m}^2\text{]} & R3 = 3 \text{ [s/m}^2\text{]} \end{array}$$

Variant 4

Dane do ćwiczenia 8:

Projekt układu regulacji z wykorzystaniem środowiska Matlab-Simulink

Modelowanie układu regulacji z regulatorem PID. Dobór nastaw regulatora PID

$$\begin{array}{lll} C1 = 10 \text{ [m}^2\text{]} & C2 = 5 \text{ [m}^2\text{]} & C3 = 2 \text{ [m}^2\text{]} \\ R1 = 0.4 \text{ [s/m}^2\text{]} & R2 = 2 \text{ [s/m}^2\text{]} & R3 = 3 \text{ [s/m}^2\text{]} \end{array}$$

Variant 5

Dane do ćwiczenia 8:

Projekt układu regulacji z wykorzystaniem środowiska Matlab-Simulink

Modelowanie układu regulacji z regulatorem PID. Dobór nastaw regulatora PID

$$\begin{array}{lll} C1 = 10 \text{ [m}^2\text{]} & C2 = 5 \text{ [m}^2\text{]} & C3 = 2 \text{ [m}^2\text{]} \\ R1 = 0.6 \text{ [s/m}^2\text{]} & R2 = 2 \text{ [s/m}^2\text{]} & R3 = 3 \text{ [s/m}^2\text{]} \end{array}$$

Variant 6

Dane do ćwiczenia 8:

Projekt układu regulacji z wykorzystaniem środowiska Matlab-Simulink

Modelowanie układu regulacji z regulatorem PID. Dobór nastaw regulatora PID

$$\begin{array}{lll} C1 = 10 \text{ [m}^2\text{]} & C2 = 5 \text{ [m}^2\text{]} & C3 = 2 \text{ [m}^2\text{]} \\ R1 = 1 \text{ [s/m}^2\text{]} & R2 = 2 \text{ [s/m}^2\text{]} & R3 = 2 \text{ [s/m}^2\text{]} \end{array}$$

Variant 7

Dane do ćwiczenia 8:

Projekt układu regulacji z wykorzystaniem środowiska Matlab-Simulink

Modelowanie układu regulacji z regulatorem PID. Dobór nastaw regulatora PID

$$\begin{array}{lll} C1 = 10 \text{ [m}^2\text{]} & C2 = 5 \text{ [m}^2\text{]} & C3 = 2 \text{ [m}^2\text{]} \\ R1 = 0.5 \text{ [s/m}^2\text{]} & R2 = 2 \text{ [s/m}^2\text{]} & R3 = 2 \text{ [s/m}^2\text{]} \end{array}$$

Variant 8

Dane do ćwiczenia 8:

Projekt układu regulacji z wykorzystaniem środowiska Matlab-Simulink

Modelowanie układu regulacji z regulatorem PID. Dobór nastaw regulatora PID

$$\begin{array}{lll} C1 = 10 \text{ [m}^2\text{]} & C2 = 5 \text{ [m}^2\text{]} & C3 = 2 \text{ [m}^2\text{]} \\ R1 = 0.3 \text{ [s/m}^2\text{]} & R2 = 2 \text{ [s/m}^2\text{]} & R3 = 2 \text{ [s/m}^2\text{]} \end{array}$$

Variant 9

Dane do ćwiczenia 8:

Projekt układu regulacji z wykorzystaniem środowiska Matlab-Simulink

Modelowanie układu regulacji z regulatorem PID. Dobór nastaw regulatora PID

$$\begin{array}{lll} C1 = 10 \text{ [m}^2\text{]} & C2 = 5 \text{ [m}^2\text{]} & C3 = 2 \text{ [m}^2\text{]} \\ R1 = 0.4 \text{ [s/m}^2\text{]} & R2 = 2 \text{ [s/m}^2\text{]} & R3 = 2 \text{ [s/m}^2\text{]} \end{array}$$

Variant 10

Dane do ćwiczenia 8:

Projekt układu regulacji z wykorzystaniem środowiska Matlab-Simulink

Modelowanie układu regulacji z regulatorem PID. Dobór nastaw regulatora PID

$$\begin{array}{lll} C1 = 10 \text{ [m}^2\text{]} & C2 = 5 \text{ [m}^2\text{]} & C3 = 2 \text{ [m}^2\text{]} \\ R1 = 0.6 \text{ [s/m}^2\text{]} & R2 = 2 \text{ [s/m}^2\text{]} & R3 = 2 \text{ [s/m}^2\text{]} \end{array}$$

Variant 11

Dane do ćwiczenia 8:

Projekt układu regulacji z wykorzystaniem środowiska Matlab-Simulink

Modelowanie układu regulacji z regulatorem PID. Dobór nastaw regulatora PID

$$\begin{array}{lll} C1 = 10 \text{ [m}^2\text{]} & C2 = 5 \text{ [m}^2\text{]} & C3 = 2 \text{ [m}^2\text{]} \\ R1 = 1 \text{ [s/m}^2\text{]} & R2 = 2 \text{ [s/m}^2\text{]} & R3 = 3 \text{ [s/m}^2\text{]} \end{array}$$

Variant 12

Dane do ćwiczenia 8:

Projekt układu regulacji z wykorzystaniem środowiska Matlab-Simulink

Modelowanie układu regulacji z regulatorem PID. Dobór nastaw regulatora PID

$$\begin{array}{lll} C1 = 10 \text{ [m}^2\text{]} & C2 = 5 \text{ [m}^2\text{]} & C3 = 2 \text{ [m}^2\text{]} \\ R1 = 0.5 \text{ [s/m}^2\text{]} & R2 = 2 \text{ [s/m}^2\text{]} & R3 = 3 \text{ [s/m}^2\text{]} \end{array}$$

Variant 13

Dane do ćwiczenia 8:

Projekt układu regulacji z wykorzystaniem środowiska Matlab-Simulink

Modelowanie układu regulacji z regulatorem PID. Dobór nastaw regulatora PID

$$\begin{array}{lll} C1 = 10 \text{ [m}^2\text{]} & C2 = 5 \text{ [m}^2\text{]} & C3 = 2 \text{ [m}^2\text{]} \\ R1 = 0.3 \text{ [s/m}^2\text{]} & R2 = 2 \text{ [s/m}^2\text{]} & R3 = 3 \text{ [s/m}^2\text{]} \end{array}$$

Variant 14

Dane do ćwiczenia 8:

Projekt układu regulacji z wykorzystaniem środowiska Matlab-Simulink

Modelowanie układu regulacji z regulatorem PID. Dobór nastaw regulatora PID

$$\begin{array}{lll} C1 = 10 \text{ [m}^2\text{]} & C2 = 5 \text{ [m}^2\text{]} & C3 = 2 \text{ [m}^2\text{]} \\ R1 = 0.4 \text{ [s/m}^2\text{]} & R2 = 2 \text{ [s/m}^2\text{]} & R3 = 3 \text{ [s/m}^2\text{]} \end{array}$$

Variant 15

Dane do ćwiczenia 8:

Projekt układu regulacji z wykorzystaniem środowiska Matlab-Simulink

Modelowanie układu regulacji z regulatorem PID. Dobór nastaw regulatora PID

$$\begin{array}{lll} C1 = 10 \text{ [m}^2\text{]} & C2 = 5 \text{ [m}^2\text{]} & C3 = 2 \text{ [m}^2\text{]} \\ R1 = 0.6 \text{ [s/m}^2\text{]} & R2 = 2 \text{ [s/m}^2\text{]} & R3 = 3 \text{ [s/m}^2\text{]} \end{array}$$

Variant 16

Dane do ćwiczenia 8:

Projekt układu regulacji z wykorzystaniem środowiska Matlab-Simulink

Modelowanie układu regulacji z regulatorem PID. Dobór nastaw regulatora PID

$$\begin{array}{lll} C1 = 10 \text{ [m}^2\text{]} & C2 = 5 \text{ [m}^2\text{]} & C3 = 2 \text{ [m}^2\text{]} \\ R1 = 1 \text{ [s/m}^2\text{]} & R2 = 2 \text{ [s/m}^2\text{]} & R3 = 2 \text{ [s/m}^2\text{]} \end{array}$$

Variant 17

Dane do ćwiczenia 8:

Projekt układu regulacji z wykorzystaniem środowiska Matlab-Simulink

Modelowanie układu regulacji z regulatorem PID. Dobór nastaw regulatora PID

$$\begin{array}{lll} C1 = 10 \text{ [m}^2\text{]} & C2 = 5 \text{ [m}^2\text{]} & C3 = 2 \text{ [m}^2\text{]} \\ R1 = 0.5 \text{ [s/m}^2\text{]} & R2 = 2 \text{ [s/m}^2\text{]} & R3 = 2 \text{ [s/m}^2\text{]} \end{array}$$

Variant 18

Dane do ćwiczenia 8:

Projekt układu regulacji z wykorzystaniem środowiska Matlab-Simulink

Modelowanie układu regulacji z regulatorem PID. Dobór nastaw regulatora PID

$$\begin{array}{lll} C1 = 10 \text{ [m}^2\text{]} & C2 = 5 \text{ [m}^2\text{]} & C3 = 2 \text{ [m}^2\text{]} \\ R1 = 0.3 \text{ [s/m}^2\text{]} & R2 = 2 \text{ [s/m}^2\text{]} & R3 = 2 \text{ [s/m}^2\text{]} \end{array}$$

Variant 19

Dane do ćwiczenia 8:

Projekt układu regulacji z wykorzystaniem środowiska Matlab-Simulink

Modelowanie układu regulacji z regulatorem PID. Dobór nastaw regulatora PID

$$\begin{array}{lll} C1 = 10 \text{ [m}^2\text{]} & C2 = 5 \text{ [m}^2\text{]} & C3 = 2 \text{ [m}^2\text{]} \\ R1 = 0.4 \text{ [s/m}^2\text{]} & R2 = 2 \text{ [s/m}^2\text{]} & R3 = 2 \text{ [s/m}^2\text{]} \end{array}$$

Variant 20

Dane do ćwiczenia 8:

Projekt układu regulacji z wykorzystaniem środowiska Matlab-Simulink

Modelowanie układu regulacji z regulatorem PID. Dobór nastaw regulatora PID

$$\begin{array}{lll} C1 = 10 \text{ [m}^2\text{]} & C2 = 5 \text{ [m}^2\text{]} & C3 = 2 \text{ [m}^2\text{]} \\ R1 = 0.6 \text{ [s/m}^2\text{]} & R2 = 2 \text{ [s/m}^2\text{]} & R3 = 2 \text{ [s/m}^2\text{]} \end{array}$$
