

*Variant 1*

Dane do ćwiczenia:

**Modelowanie układów dynamicznych w środowisku Matlab – Simulnk.  
Modelowanie obiektu sterowania**

**C1=10      C2=5      R1=1      R2=1**

---

*Variant 2*

Dane do ćwiczenia:

**Modelowanie układów dynamicznych w środowisku Matlab – Simulnk.  
Modelowanie obiektu sterowania**

**C1=10      C2=5      R1=1      R2=2**

---

*Variant 3*

Dane do ćwiczenia:

**Modelowanie układów dynamicznych w środowisku Matlab – Simulnk.  
Modelowanie obiektu sterowania**

**C1=10      C2=5      R1=0.5      R2=2**

---

*Variant 4*

Dane do ćwiczenia:

**Modelowanie układów dynamicznych w środowisku Matlab – Simulnk.  
Modelowanie obiektu sterowania**

**C1=10      C2=5      R1=2      R2=1**

---

*Variant 5*

Dane do ćwiczenia:

**Modelowanie układów dynamicznych w środowisku Matlab – Simulnk.  
Modelowanie obiektu sterowania**

**C1=8      C2=5      R1=1.5      R2=2**

---

*Variant 6*

Dane do ćwiczenia:

**Modelowanie układów dynamicznych w środowisku Matlab – Simulnk.  
Modelowanie obiektu sterowania**

**C1=10      C2=5      R1=1.5      R2=2**

---

*Variant 7*

Dane do ćwiczenia:

**Modelowanie układów dynamicznych w środowisku Matlab – Simulnk.  
Modelowanie obiektu sterowania**

**C1=8      C2=5      R1=1.5      R2=1**

---

*Variant 8*

Dane do ćwiczenia:

**Modelowanie układów dynamicznych w środowisku Matlab – Simulnk.  
Modelowanie obiektu sterowania**

**C1=10      C2=5      R1=2      R2=2**

Wariant 9

Dane do ćwiczenia:

**Modelowanie układów dynamicznych w środowisku Matlab – Simulnk.  
Modelowanie obiektu sterowania**

**C1=10      C2=5      R1=1      R2=1**

---

Wariant 10

Dane do ćwiczenia:

**Modelowanie układów dynamicznych w środowisku Matlab – Simulnk.  
Modelowanie obiektu sterowania**

**C1=10      C2=5      R1=1      R2=2**

---

Wariant 11

Dane do ćwiczenia:

**Modelowanie układów dynamicznych w środowisku Matlab – Simulnk.  
Modelowanie obiektu sterowania**

**C1=10      C2=5      R1=0.5      R2=2**

---

Wariant 12

Dane do ćwiczenia:

**Modelowanie układów dynamicznych w środowisku Matlab – Simulnk.  
Modelowanie obiektu sterowania**

**C1=10      C2=5      R1=2      R2=1**

---

Wariant 13

Dane do ćwiczenia:

**Modelowanie układów dynamicznych w środowisku Matlab – Simulnk.  
Modelowanie obiektu sterowania**

**C1=10      C2=5      R1=1      R2=1**

---

Wariant 14

Dane do ćwiczenia:

**Modelowanie układów dynamicznych w środowisku Matlab – Simulnk.  
Modelowanie obiektu sterowania**

**C1=10      C2=5      R1=1      R2=2**

---

Wariant 15

Dane do ćwiczenia:

**Modelowanie układów dynamicznych w środowisku Matlab – Simulnk.  
Modelowanie obiektu sterowania**

**C1=10      C2=5      R1=0.5      R2=2**

---

Wariant 16

Dane do ćwiczenia:

**Modelowanie układów dynamicznych w środowisku Matlab – Simulnk.  
Modelowanie obiektu sterowania**

**C1=10      C2=5      R1=2      R2=1**

---

Variant 17

Dane do ćwiczenia:

**Modelowanie układów dynamicznych w środowisku Matlab – Simulnk.**

**Modelowanie obiektu sterowania**

**C1=8          C2=5          R1=1.5          R2=2**

---

Variant 18

Dane do ćwiczenia:

**Modelowanie układów dynamicznych w środowisku Matlab – Simulnk.**

**Modelowanie obiektu sterowania**

**C1=10          C2=5          R1=1.5          R2=2**

---

Variant 19

Dane do ćwiczenia:

**Modelowanie układów dynamicznych w środowisku Matlab – Simulnk.**

**Modelowanie obiektu sterowania**

**C1=8          C2=5          R1=1.5          R2=1**

---

Variant 20

Dane do ćwiczenia:

**Modelowanie układów dynamicznych w środowisku Matlab – Simulnk.**

**Modelowanie obiektu sterowania**

**C1=10          C2=5          R1=2          R2=2**

---

Variant 21

Dane do ćwiczenia:

**Modelowanie układów dynamicznych w środowisku Matlab – Simulnk.**

**Modelowanie obiektu sterowania**

**C1=10          C2=5          R1=1          R2=2**

---

Variant 22

Dane do ćwiczenia:

**Modelowanie układów dynamicznych w środowisku Matlab – Simulnk.**

**Modelowanie obiektu sterowania**

**C1=10          C2=5          R1=0.5          R2=2**

---

Variant 23

Dane do ćwiczenia:

**Modelowanie układów dynamicznych w środowisku Matlab – Simulnk.**

**Modelowanie obiektu sterowania**

**C1=10          C2=5          R1=2          R2=1**

---

Variant 24

Dane do ćwiczenia:

**Modelowanie układów dynamicznych w środowisku Matlab – Simulnk.**

**Modelowanie obiektu sterowania**

**C1=8          C2=5          R1=1.5          R2=2**