

**Wydział Elektroniki i Technik Informacyjnych  
Politechnika Warszawska**

**PDI1**

**Sprawozdanie z pracowni**

**Hubert Kowalski**

**Warszawa, 2020**

# Spis treści

<b>1. Symulacja procesu . . . . .</b>	<b>2</b>
1.1. Wyznaczyć (metodą analityczną lub symulacyjną) i zamieścić w sprawozdaniu charakterystykę statyczną procesu (zależność $y(u)$ ) dla sygnału sterującego z zakresu $u_{\min} \dots u_{\max}$ . . . . .	2
1.2. Przeprowadzić symulację procesu (Matlab) dla sekwencji zmian skokowych sygnału sterującego z zakresu $u_{\min} \dots u_{\max}$ . Należy wygenerować dwa zbiory danych (zbiór danych uczących i weryfikujących), w każdym zbiorze powinno być co najmniej 2000 próbek. Eksperymentalnie dobrać okres zmian sygnału sterującego (np. co 50 kroków). Zamieścić rysunki danych. . . . .	2
1.3. title . . . . .	2

# 1. Symulacja procesu

- 1.1. Wyznaczyć (metodą analityczną lub symulacyjną) i zamieścić w sprawozdaniu charakterystykę statyczną procesu (zależność  $y(u)$ ) dla sygnału sterującego z zakresu  $u_{\min} \dots u_{\max}$ .
- 1.2. Przeprowadzić symulację procesu (Matlab) dla sekwencji zmian skokowych sygnału sterującego z zakresu  $u_{\min} \dots u_{\max}$ . Należy wygenerować dwa zbiory danych (zbiór danych uczących i weryfikujących), w każdym zbiorze powinno być co najmniej 2000 próbek. Eksperymentalnie dobrać okres zmian sygnału sterującego (np. co 50 kroków). Zamieścić rysunki danych.

## 2. Modelowanie procesu

2.1. Opóźnienie  $/\tau$  procesu

2.2. Uczenie serii modeli neuronowych.