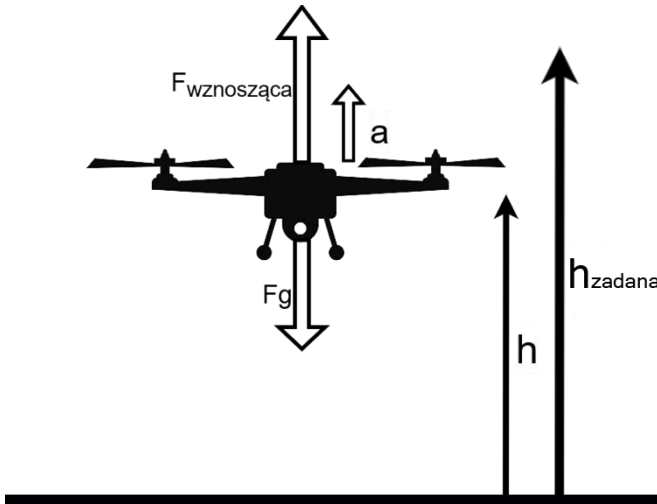


Propozycja projektu na Podstawy Automatyki

Zespół: Mateusz Oleszek, Kamil Szostak

Temat: Kontroler wysokości lotu drona



Wzory opisujące system:

$$a = \frac{F_w}{m} - g$$

$$\Delta v = a * T_p$$

$$\Delta h = v * T_p$$

$$\begin{cases} h(0) = 0, v(0) = 0 \\ v(n+1) = \left(\frac{F_w}{m} - g\right) * T_p + v(n) \\ h(n+1) = v(n) * T_p + h(n) \end{cases}$$