**KHI ĐÃ BẬN THÌ ĐỪNG NÊN THAM LAM ÔM ĐỒM NHIỀU SÁCH QUÁ. HỈ TẬP TRUNG VÀO 1 CUỐN CỦA KLEE VÀ ALLEN THÔI.**

**Lịch dạy cho lớp TN (MAT3525) – Thực hành Lý thuyết điều khiển hệ thống tuyến tính với MATLAB-SIMULINK**

**References:**

1. **Simulation of dynamic systems with MATLAB and Simulink / Harold Klee and Randal Allen. Description: Third edition. CRC Press, 2018.**
2. **System simulation techniques with MATLAB and Simulink / Dingyu Xue, YangQuan Chen. This edition first published 2014**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Tuần** | **Lý thuyết** | **Chú ý** |
| 1 | 1. Làm quen với MATLAB – bao gồm cả vẽ hình |  |
| 2 | 1. Giới thiệu sơ lược mô hình rời rạc/liên tục 2. Hệ bậc nhất và bậc 2 **(Sec. 2.2/2.3)** 3. Biểu đồ mô phỏng **(Sec 2.4 => Simulation Diagram)** |  |
| 3 | 1. Changing high order system to 1st order **(Sec 2.5/2.6)** 2. **Application (Sec 2.8)** |  |
| 4 | 1. **Chap 4: Sec 4.2 – 4.3 (Continuous-Time Systems)** |  |
| 5 | 1. **Chap 4: Sec 4.4 – 4.5 (Continuous-Time Systems)** |  |
| 6 | 1. **Chap 4: Sec 4.6 – 4.7 (Discrete-Time Systems)** |  |
| 7 | 1. **Chap 4: Sec 4.8 – 4.9 (Discrete-Time Systems)** |  |
| 8 | 1. **Chap 4: Sec 4.10: Robust Control Toolbox** 2. **Chap 4: Sec 4.11: Case Study** |  |
| 9 | **Kiểm tra Giữa Kỳ** |  |
| 10 | 1. **Chap 5. Sec 5.2-5.3** |  |
| 11 | 1. **Chap 5. Sec 5.4-5.5** |  |
| 12 | 1. **Chap 5. Sec 5.6-5.7** |  |
| 13 | 1. **Chap 5. Sec 5.8-5.9** |  |
| 14 | 1. **Chap 5. Sec 5.11 – 5.12 (Case Study)** |  |
| 15 | **Review week** |  |
|  | **Cuối kỳ: THI TỰ LUẬN / TRẮC NGHIỆM** |  |
|  |  |  |