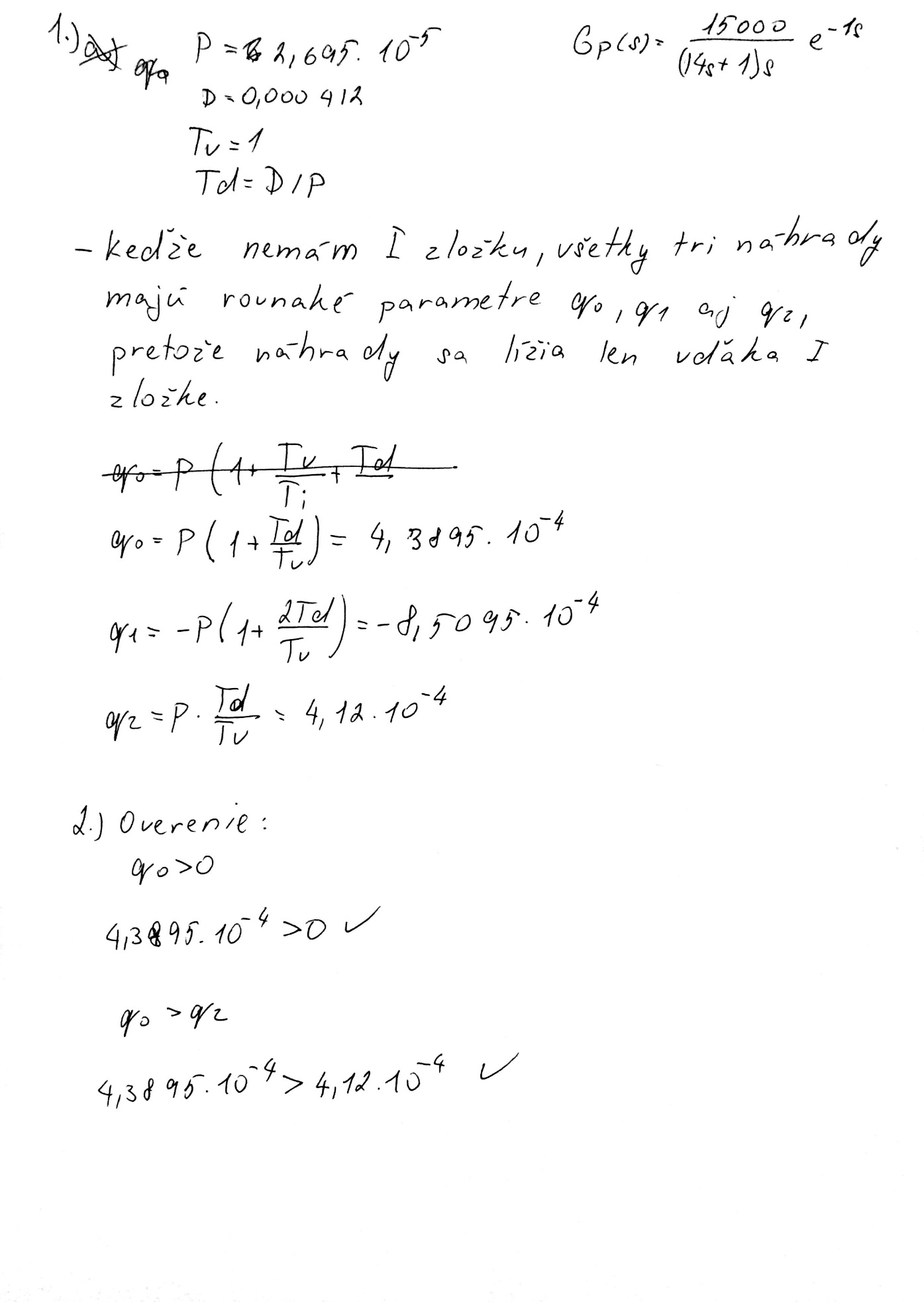
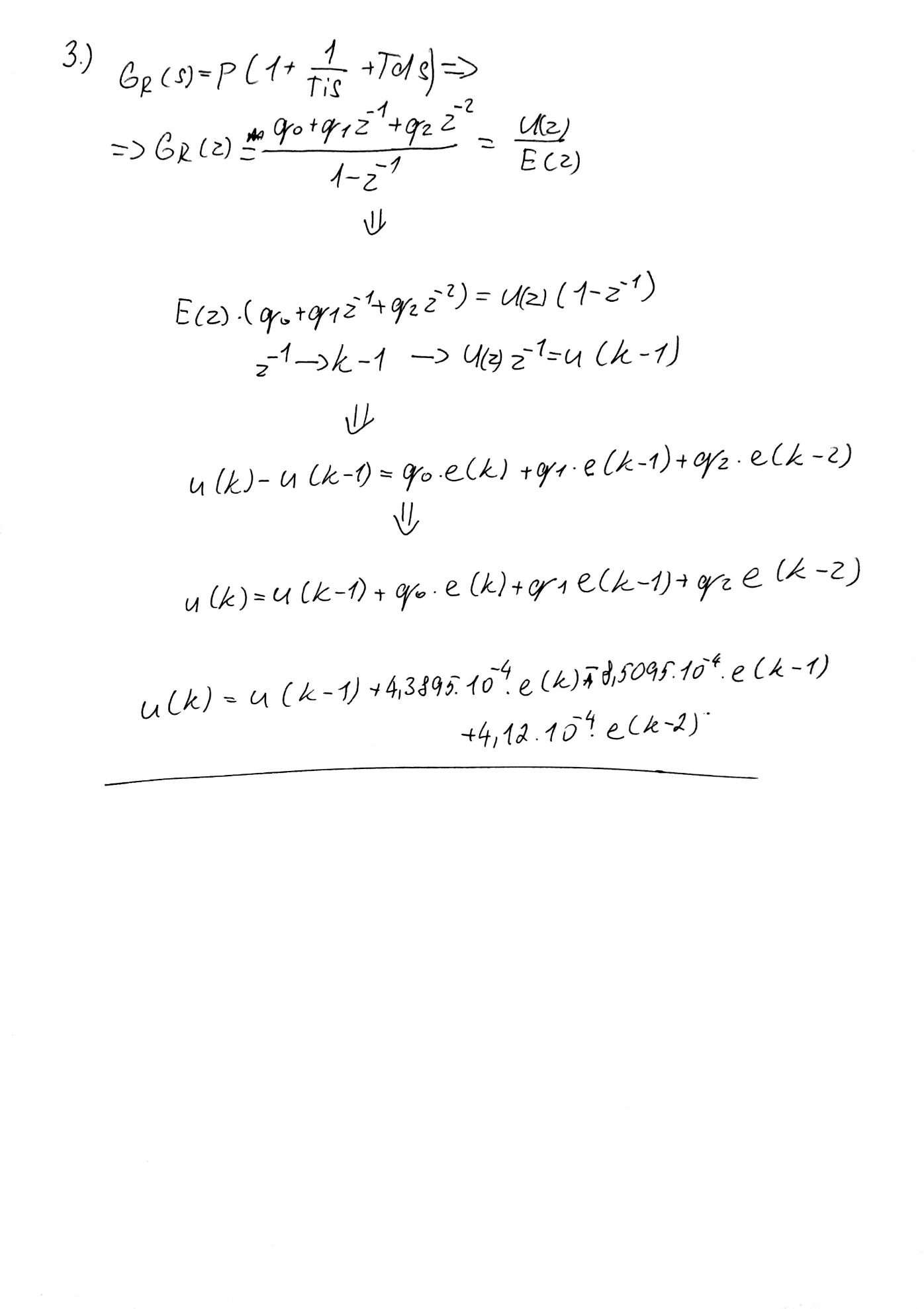
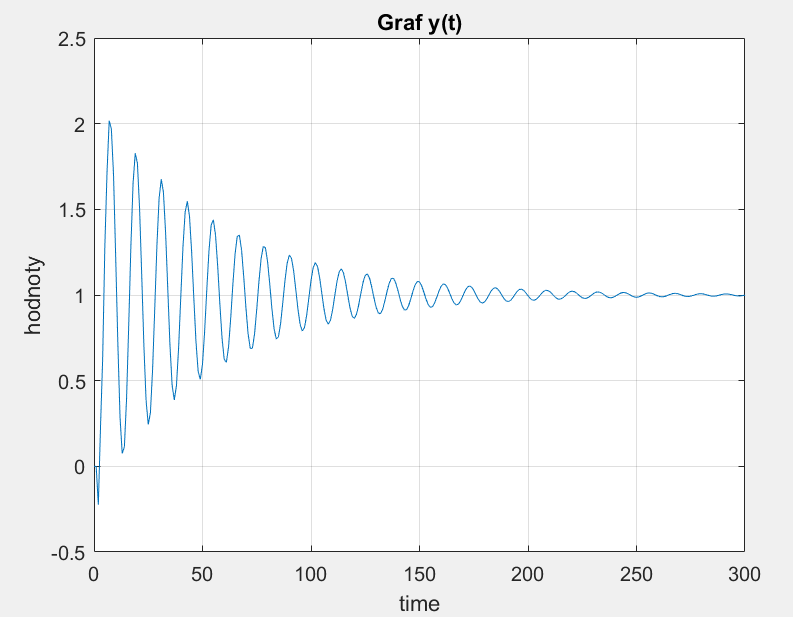
# MCR Zadanie 4

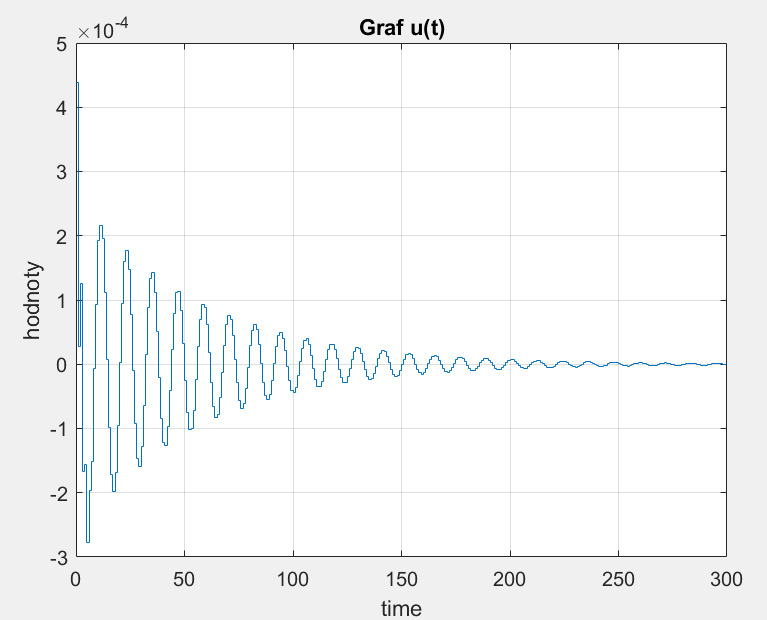
## Jan Sedivy





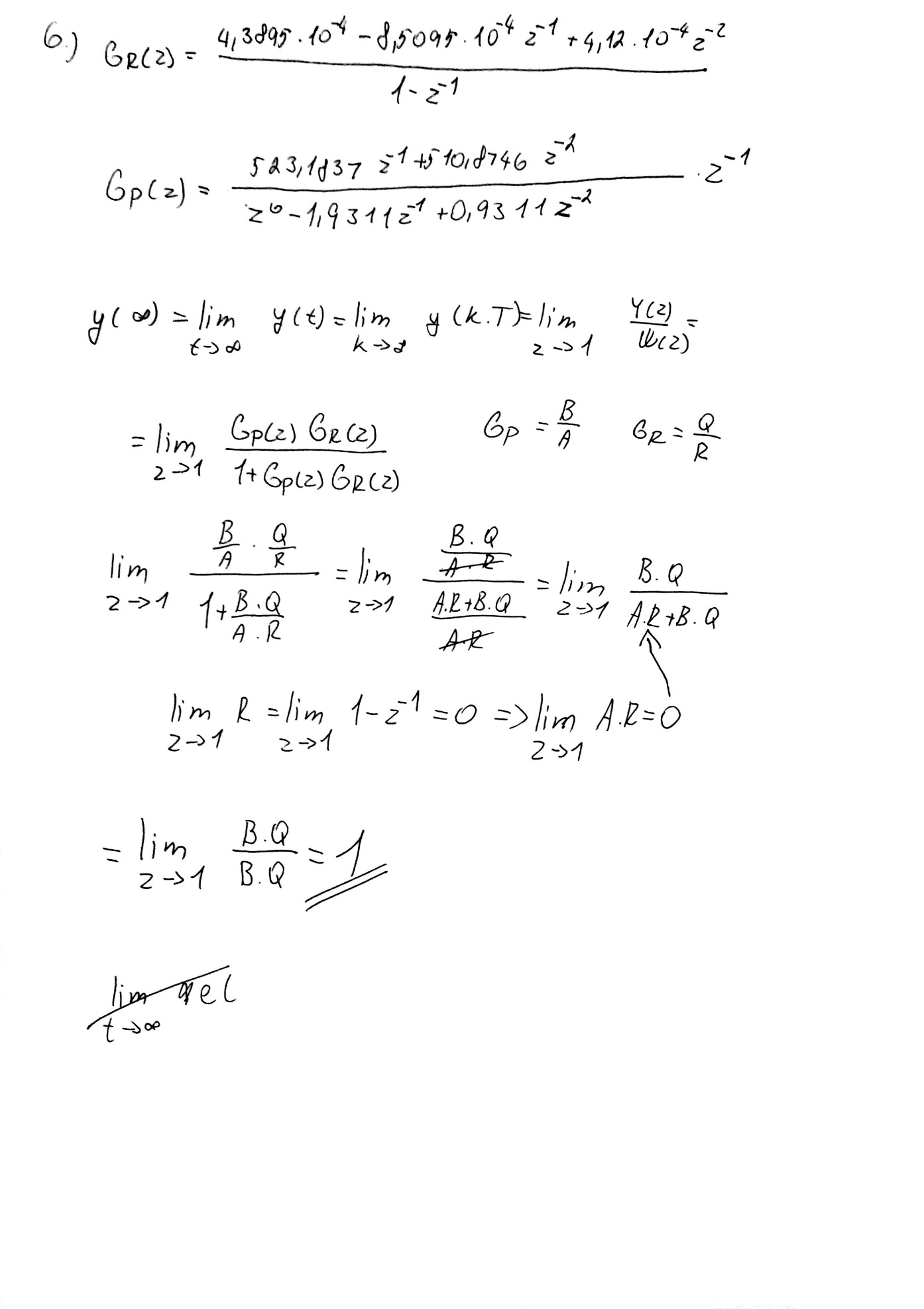
## 4.) Simulujte prechodové charakteristiky URO v Simulinku, PSD regulátor realizujte ako diskrétny filter, zobrazte aj priebehz akčných zásahov:

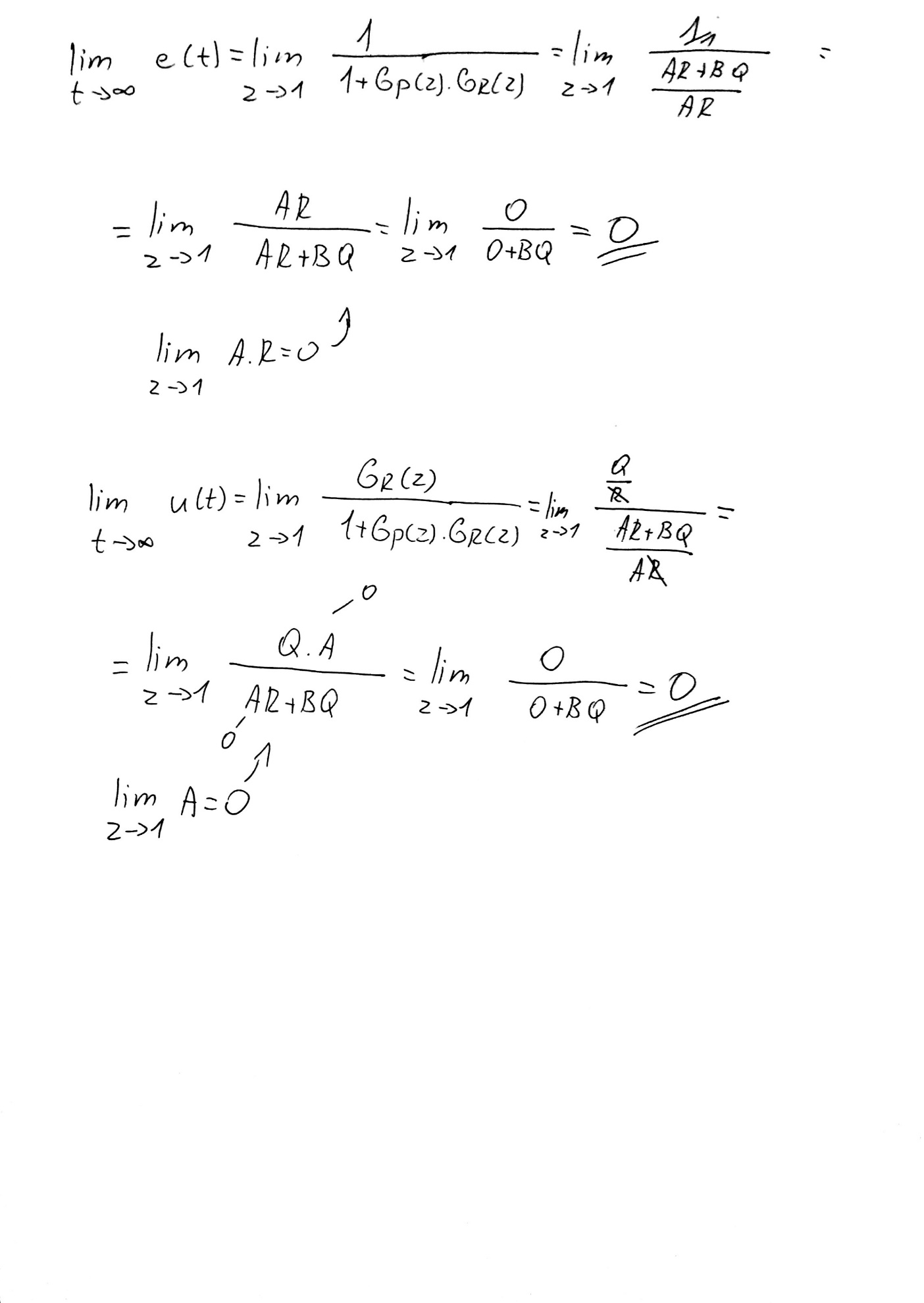




## 5.) Podľa výsledkov simulácie vyberte najlepší z prepočítaných regulátorov

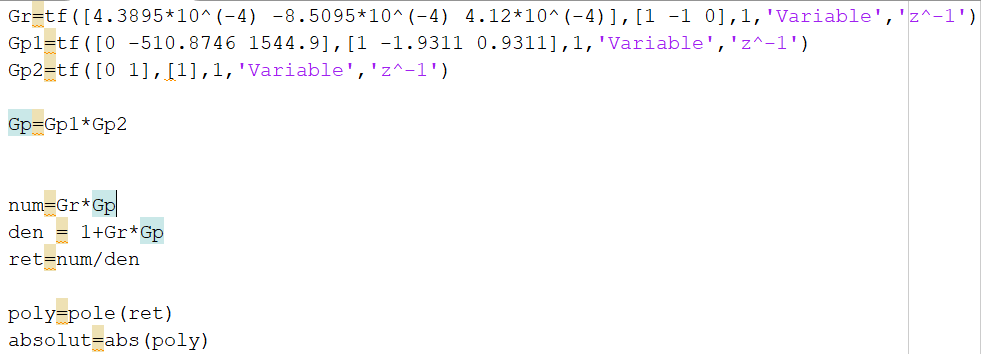
Keďže mám regulátor PD, a dané náhrady sa líšia len vďaka zložke I, ktorú nemám, všetky tri náhrady majú rovnaké parametre q. Preto nemôžem vybrať najlepší, všetky tri náhrady sú rovnaké.



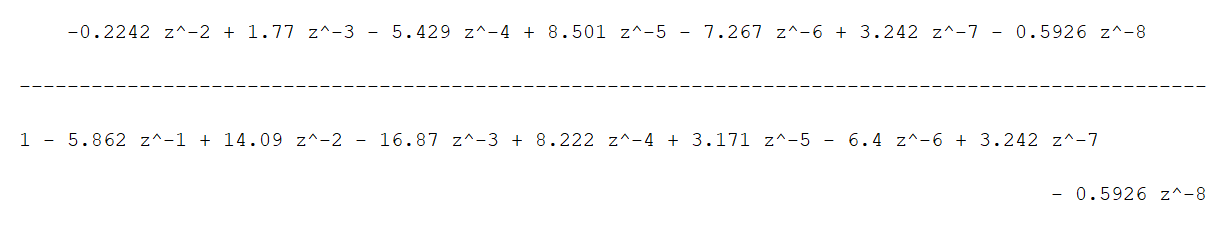


## Uloha 7

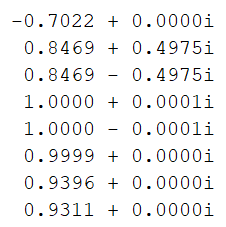
Kód k výpočtu Guro a pólov systému:



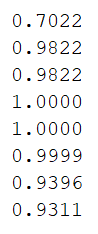
Guro=



Poly:



Abs(poly):



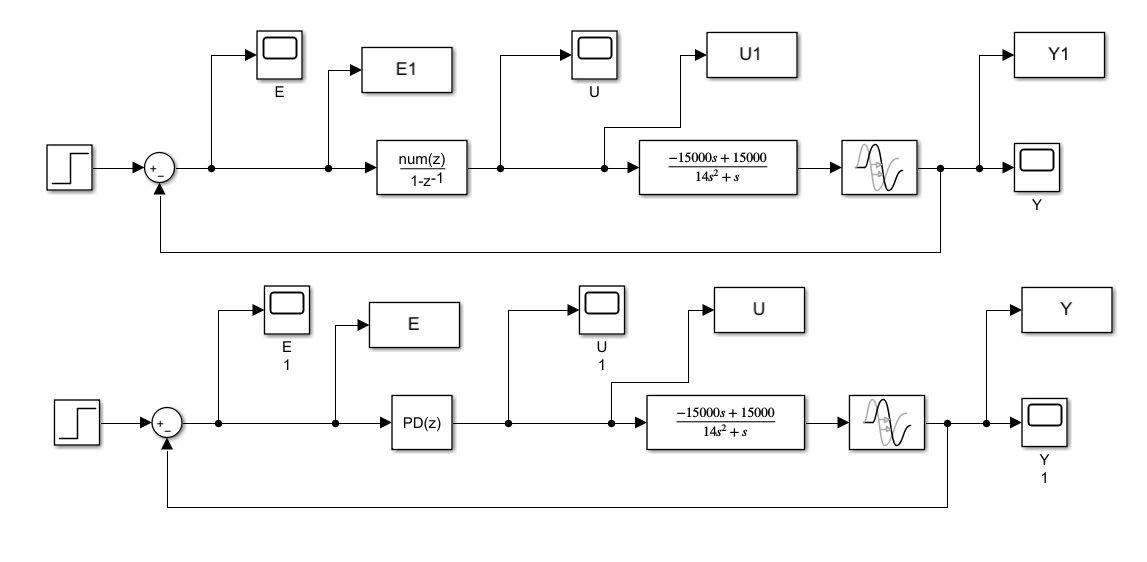
Vsetky abs(pole) su <=1, cize system je stabilny

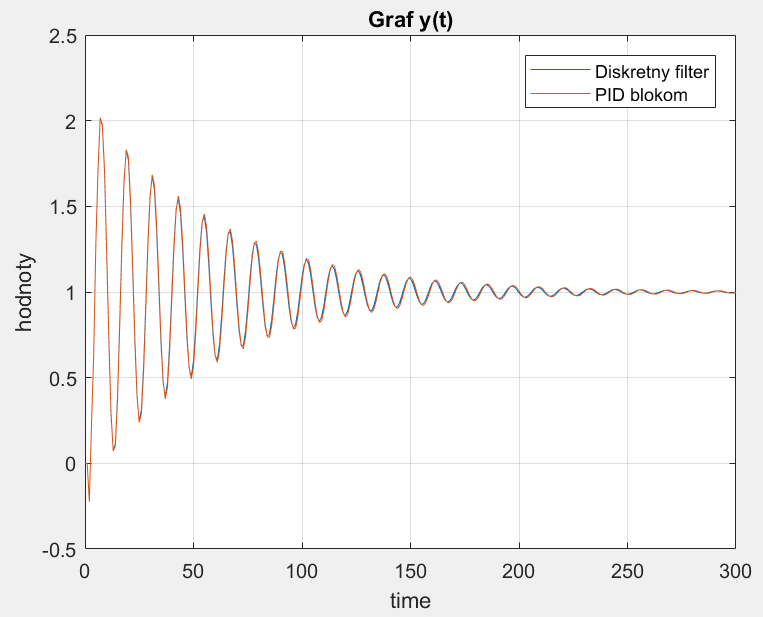
## 8.) Realizujte

Ako diskrétny filter

Na základe diferenčnej rovnice

PID blokom





Prechodové charakteristiky URO sú úplne totožné, pretože sme pre reprezentáciu použili len iný blok v Matlab Simulink-u.