

Modelowanie i symulacja serwomechanizmu liniowego i nieliniowego

Adrian Jałoszewski, Tomasz Kotowski

1 Cel ćwiczenia

Celem ćwiczenia jest zamodelowanie serwomechanizmu liniowego (regulator PID dla różnych nastaw) oraz nieliniowego (regulator trójpołożeniowy dla różnych wartości strefy martwej i stref histerezy)