

Telematika a riadenie

Inverzné kyvadlo, riadenie stavovým regulátorom po linearizácii

Vypracoval

Stanislav Rubint
Robotika, I.Sem
25.12.2013

Anotácia - Inverzné kyvadlo, stavový regulátor, linearizácia, stabilita, opis systému diferenciálnymi rovnicami, vzdialené ovládanie, telekomunikácia a riadenie, klient-server architektúra, objektovo orientované programovanie, numerické riešenie diferenciálnych rovníc, grafické užívateľské prostredie