

- 1. Omówić proces przeprowadzenia eksperymentu identyfikacyjnego**
 - 1.1. Omówić kolejne fazy: doprowadzenie do punktu pracy, skok sterowania w punkcie pracy, uzasadnić celowość tak przyjętej procedury
 - 1.2. Zaprezentować wykresy i uzasadnić przyjęte wartości sygnałów obiektowych

- 2. Zaprezentować wykres odpowiedzi obiektu sprowadzonej do zerowych warunków początkowych**
 - 2.1. Uzasadnić potrzebę takiego przetworzenia danych
 - 2.2. Omówić sposób przetworzenia danych w pakiecie Matlab

- 3. Podać typ wybranej transmitancji modelującej**
 - 3.1. Podać ogólną definicję transmitancji
 - 3.2. Uzasadnić wybór typu transmitancji do modelowania obiektu z zadania
 - 3.3. Podać nazwę wybranej transmitancji
 - 3.4. Podać ogólny wzór symboliczny wybranej transmitancji – nazwać parametry
 - 3.5. Naszkicować teoretyczną odpowiedź skokową wybranej transmitancji
 - 3.6. Określić sygnały wejściowe i wyjściowe obiektu dla przyjętej transmitancji
 - 3.7. Podać wzór wybranej transmitancji z wyznaczonymi liczbowymi wartościami współczynników

- 4. Zaprezentować jeden wykres zawierający odpowiedź przyjętej transmitancji oraz odpowiedź obiektu**
 - 4.1. Ocenić poprawność wyboru typu transmitancji modelującej i wyznaczenia parametrów liczbowych jej współczynników

- 5. Omówić metodę wyboru typu regulatora dla przyjętego modelu obiektu**
 - 5.1. Podać ogólny wzór regulatora dla przyjętej metody – nazwać parametry regulatora
 - 5.2. Uzasadnić wybór typu regulatora

- 6. Omówić sposób wyznaczenia nastaw regulatora**
 - 6.1. Wskazać wykorzystywane wzory i ich źródło
 - 6.2. Podać oczekiwane parametry odpowiedzi układu zamkniętego z regulatorem wybranego typu nastrojonym zgodnie z wybraną metodą (przeregulowanie, czas regulacji)
 - 6.3. Podać definicję przeregulowania
 - 6.4. Podać definicję czasu regulacji
 - 6.5. Podać liczbowe wartości nastaw regulatora

- 7. Zaprezentować wyniki symulacyjne działania zaprojektowanego układu z modelem transmitancyjnym obiektu**
 - 7.1. Zaprezentować i omówić wykres odpowiedzi skokowej układu zamkniętego

- 7.2. Podać wartości liczbowe parametrów odpowiedzi (przeregulowanie, czas regulacji)
- 7.3. Zaprezentować sposób wyznaczenia wartości parametrów odpowiedzi
- 7.4. Ocenić uzyskane wyniki w odniesieniu do zakładanych

8. Zaprezentować wyniki działania zaprojektowanego układu z obiektem

- 8.1. Podać symboliczny wzór regulatora zastosowanego w pakiecie Simulink
- 8.2. Podać wartości liczbowe parametrów regulatora
- 8.3. Omówić sposób wyliczenia nastaw dla postaci regulatora stosowanego w Simulink
- 8.4. Omówić kolejne fazy: doprowadzenie do punktu pracy, skok wartości zadanej w punkcie pracy, uzasadnić celowość tak przyjętej procedury
- 8.5. Zaprezentować i omówić właściwy wykres odpowiedzi skokowej układu zamkniętego
- 8.6. Podać wartości liczbowe parametrów odpowiedzi (przeregulowanie, czas regulacji)
- 8.7. Zaprezentować sposób wyznaczenia wartości parametrów odpowiedzi – podać sposób wyliczania i wartości parametrów wykorzystywanych w obliczeniach
- 8.8. Ocenić uzyskane wyniki w odniesieniu do zakładanych i symulacyjnych