

Dynamische Systeme für Informatiker

Inhalt

Die Vorlesung behandelt die Grundlagen der Systemtheorie und -analyse und führt in die Regelungstechnik als Aufgabe eingebetteter Systeme ein:

- Grundlagen
- Blockdiagramme
- PID-Regelung
- Stabilität
- zeitdiskrete und zeitkontinuierliche Systeme

Vorlesung

Die Vorlesung findet mittwochs von 10:00-11:30 im Raum 5056 statt und beginnt am 25.10.2006.

Übung

Die Übung findet jeden zweiten Montag, 14:15-15:45 im Raum 2323 statt und beginnt am 06.11.2006. In der Übung werden Matlab und Simulink verwendet. Das IRT stellt eine [Kurzeinführung](#) zur Verfügung.

Übungsschein und Klausur

Um einen Übungsschein zu erlangen, ist es erforderlich,

- regelmäßig an den Übungen teilzunehmen und
- die Übungsscheinklausur am Ende des Semesters (2007-02-07, statt der Vorlesung) zu bestehen.

Weiterführende Materialien

- [PID without a PhD](#)
- [Qualitative Tabelle der Auswirkungen der Parameter eines PID-Reglers](#)

Forum

Fragen von allgemeinem Interesse können im [Forum zur Vorlesung](#) diskutiert werden.

Kontakt

- [Jacob Palczynski](#)

From: <https://www.embedded.rwth-aachen.de/> - **Informatik 11 - Embedded Software**

Permanent link: https://www.embedded.rwth-aachen.de/doku.php?id=lehre:wise0607:dynamische_systeme

Last update: **2011/11/21 17:27**

