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://embedded.rwth-aachen.de/ - **Informatik 11 - Embedded Software**

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

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