

Spis treści

Wstęp	5
6. Elementarne człony automatyki – właściwości oraz modele fizyczne	7
6.1. Przegląd i ogólna charakterystyka członów elementarnych	7
6.2. Człon proporcjonalny	7
6.3. Człon inercyjny	9
6.4. Człon różniczkujący rzeczywisty	12
6.5. Człon całkujący	14
6.6. Człon oscylacyjny	16
6.7. Człon opóźniający	19
6.8. Nielelementarne człony liniowe	21
7. Liniowe człony automatyki z kilkoma wejściami	22
7.1. Ogólna charakterystyka członów z kilkoma sygnałami wejściowymi	22
7.2. Przykład bezinercyjnego członu z dwoma wejściami, który można sprowadzić do układu dwóch członów elementarnych (proporcjonalnych) połączonych węzłem sumacyjnym	23
7.3. Przykład członu z trzema wejściami, który można sprowadzić do układu czterech członów elementarnych (w tym trzech proporcjonalnych i jednego inercyjnego)	27
8. Szczegółowe zasady tworzenia i przekształcania schematów blokowych dotyczących układów sterowania automatycznego	34
8.1. Informacje wstępne o układaniu i przekształcaniu schematów blokowych	34
8.2. Tworzenie schematu blokowego kopiału hydraulicznego frezarki	37
8.3. Przekształcanie i analiza schematu blokowego kopiału hydraulicznego frezarki	46
Wykaz literatury uzupełniającej	53