

Kejuruteraan sistem kawalan

Kandungan:

Prakata

BAB 1 PENGENALAN

Kemunculan Semula Suap Balik

Pengawalaju Empar

BAB 2 PERMODELAN DAN PERWAKILAN SISTEM KAWALAN

Penjelmaan Laplace

Songsangan Penjelmaan Laplace

BAB 3 CIRI-CIRI SISTEM KAWALAN BERSUAP BALIK

Tindakan Kawalan

Tindakan Kawalan Suap Balik dan Kesan-kesan

BAB 4 PERWAKILAN SISTEM-SISTEM KAWALAN DENGAN MODEL KEADAAN RUANG

Konsep-konsep dari Algebra Lelulus

Perumusan Keadaan Ruang

BAB 5 ANALISIS DOMAIN MASA BAGI SISTEM KAWALAN

Isyarat Ujian

Siri Ralat

BAB 6 ANALISIS KESTABILAN

Kestabilan Dalam Domain- s

Routh-Hurwitz dan Kriteria yang Berhubungan

BAB 7 KAEDAH LONDAR-PUNCA

Sifat Londa-Punca

Londa Punca bagi Sistem Mempunyai Masa Lengah

BAB 8 KAEDAH SAMBUTAN FREKUENSI

Sambutan Frekuensi

Plot Kutub

BAB 9 REKA BENTUK DAN PAMPASAN BAGI SISTEM KAWALAN

Asas Rangkaian Pemampasan-Lata

Rangkaian Duluan-Fasa

BAB 10 SISTEM KAWALAN BERDIGIT

Unsur Sistem Kawalan Berdigit

Fungsi Sampel dan Pegang

Indeks