

مجموعه آموزشی کنترل خطی

- مجهز به کنترل کننده‌های تناسبی، انتگرالی و مشتقی
- مجهز به سیستم‌های مرتبه اول و مرتبه دوم
- انتگرال گیر، جمع کننده و تفریق کننده
- تقویت کننده معکوس کننده با امکان تنظیم بهره
- منابع تولید توابع پله واحد، شیب و نمایی
- فانکشن ژنراتور موج‌های سینوسی، مثلثی، مربعی و تک پالس
- منبع تغذیه به همراه مولتی متر اتورنج ۴ رقمی
- سروو موتور به همراه نمایشگر سرعت و موقعیت
- تبدیل لاپلاس
- بررسی مشخصات سیستم‌های مرتبه اول و دوم
- پاسخ حالت گذرای سیستم‌های مرتبه اول و دوم
- پاسخ حالت ماندگار سیستم‌های مرتبه اول و دوم
- خطای حالت ماندگار سیستم مرتبه اول به ورودی‌های پله، شیب و نمایی
- خطای حالت ماندگار سیستم مرتبه دوم به ورودی‌های پله، شیب و نمایی
- اثر تغییرات نسبت میرایی (ζ) بر روی سیستم مرتبه دوم
- اثر تغییرات فرکانس طبیعی (ω_n) بر روی سیستم مرتبه دوم
- بررسی اثر صفر بر روی سیستم مرتبه اول و دوم
- بررسی اثر قطب غالب بر روی سیستم مرتبه دوم
- اثر کنترلر P (تناسبی) بر روی سیستم مرتبه اول و دوم
- کنترل سرعت سروو موتور با استفاده از کنترلر P
- کنترل موقعیت سروو موتور با استفاده از کنترلر P
- اثر کنترلر I (انتگرال گیر) بر روی سیستم مرتبه اول و دوم
- کنترل سرعت سروو موتور با استفاده از کنترلر I
- کنترل موقعیت سروو موتور با استفاده از کنترلر I
- اثر کنترلر D (مشتق گیر) بر روی سیستم مرتبه اول و دوم
- کنترل سرعت سروو موتور با استفاده از کنترلر D
- کنترل موقعیت سروو موتور با استفاده از کنترلر D
- اثر کنترلر PI (تناسبی - انتگرال گیر) بر روی سیستم مرتبه اول و دوم
- کنترل سرعت سروو موتور با استفاده از کنترلر PI
- کنترل موقعیت سروو موتور با استفاده از کنترلر PI
- اثر کنترلر PD (تناسبی - مشتق گیر) بر روی سیستم مرتبه اول و دوم
- کنترل سرعت سروو موتور با استفاده از کنترلر PD
- کنترل موقعیت سروو موتور با استفاده از کنترلر PD
- اثر کنترلر PID (تناسبی - انتگرال گیر - مشتق گیر) بر روی سیستم مرتبه اول و دوم
- کنترل سرعت سروو موتور با استفاده از کنترلر PID
- کنترل موقعیت سروو موتور با استفاده از کنترلر PID