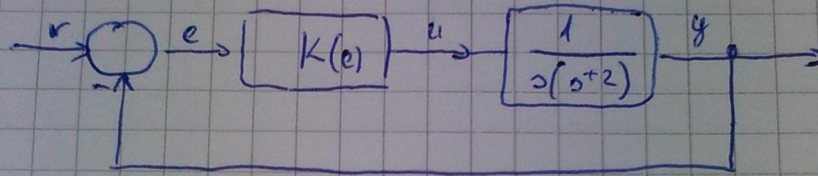


25.06.2015r.

① Dany jest układ sterowania: $\left[\begin{array}{l} \text{jest on globalnie asymptotycznie} \\ \text{stabilny} \end{array} \right]$



$$K(e) = k \cdot e \cdot |e|, \quad k > 0$$

$$e = r - y \quad r = \text{const} \quad (\text{ sygnał odniesienia})$$

Zadane rozwiązanie w krokach:

- wypw. podstawowe własności asymptotyczne układu
- wyprowadzić nieliniowy model w postaci stanu
- wypw p. równowagi
- zbadanie stabilności p. równowagi
- interpretacja otrzymanych wyników.