

PLANERING -Reglerteknik IE1304, P3 VT11

	Tim	Lärare	Lokal	Avsnitt	Kap	Övning	Gammal bok Kap	Gammal bok Övn
F1	2	JaAn	Lekt-sal	Inledning	1,2,3,4	1.1-3, 2.1-4, 3.1-9, 4.1-11		
F2	2	JaAn	Lekt-sal	Diff-ekv, Laplace, Överföringsfkner.	5.6	6.4-14		
F3	2	JaAn	Lekt-sal	Modellering och identifiering	7	7.1-12, 14-17		
F4	2	JaAn	Lekt-sal	Blockschemareduktion	8	8.1-10		
F5	2	JaAn	Lekt-sal	Frekvensanalys	9	9.1-8, 10-11		
				ANALOGA REGLERSYSTEM				
F6	2	JaAn	Lekt-sal	Ber av egensk hos reglersystem	10	10.1-5, 7,9, 11-18, 20-21		
F7	2	JaAn	Lekt-sal	Dimensionering av analoga reg-syst	11	11.4-15		
				TIDSDISKRET REGLERING				
F8	2	LeLi	Lekt-sal	Intr. Z-transformer och tidsdiskreta överföringsfunktioner	15.16	16.1-9	14.15	15.1-9
LAB 1	4	JaAn, LeLi	8214, -03	MATLAB-grunder och SIMULINK	[24]			
F9	2	LeLi	Lekt-sal	Best av tidsdiskr överföringsfkner	17	17.1-6	16	16.1-6
F10	2	LeLi	Lekt-sal	Ber av egensk hos tidsdiskr reglersystem	18	18.1-12	17	17.1-12
F11	2	LeLi	Lekt-sal	Dimensionering av tidsdisk regulatorer	19	19.1-15	18	18.1-15
F12	2	LeLi	Lekt-sal			Räkneövningar		Räkneövningar
F13	2	LeLi	Lekt-sal	Givare. Tillståndsvariabler = State Space	21.14	21.1-8, inl ex	20+häfte	20.1-8, inl ex
F14	2	LeLi	Lekt-sal	State Space	14	14.1-3		1 -- 3
F15	2	LeLi	Lekt-sal	State Space	14	14.4-		4-
F16	2	LeLi	Lekt-sal	State Space	14	14.8 etc		8 etc
LAB 2	4	JaAn,LeLi	8214, -03	Temperatursystem PID-reglering				
LAB 3	4	JaAn,LeLi	8214, -04	PLC-programmering/Pneumatik+Tidsdiskret analog reglering				