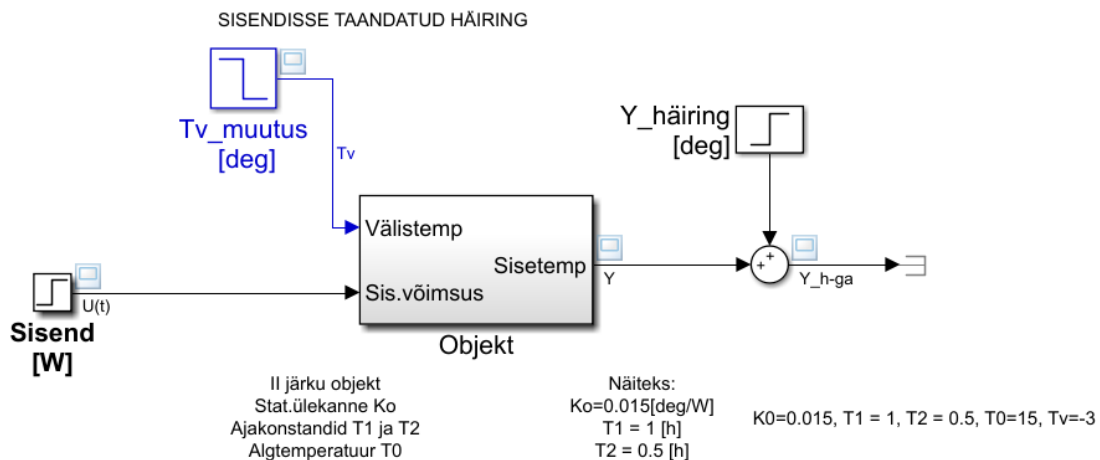
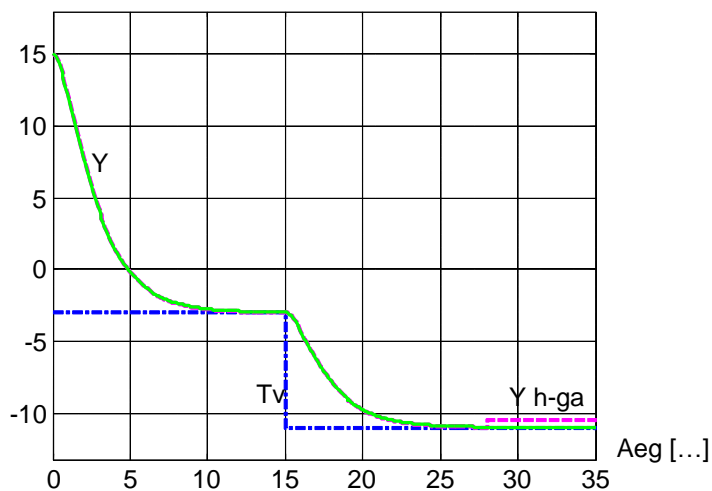


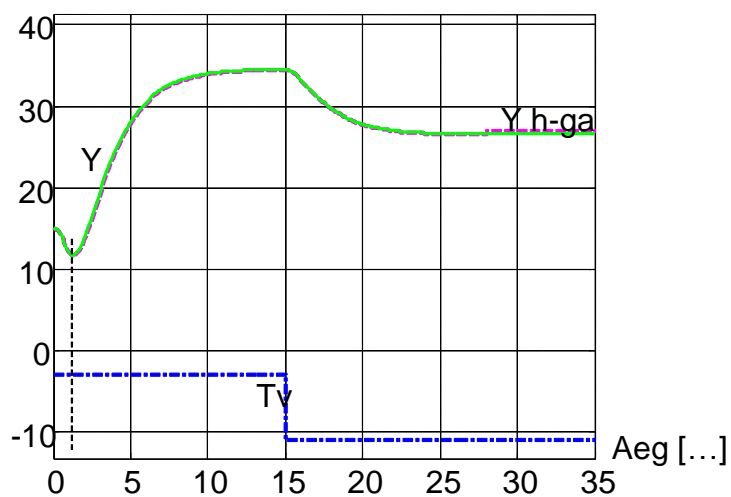
# 1 II järku SISO objekti uurimine



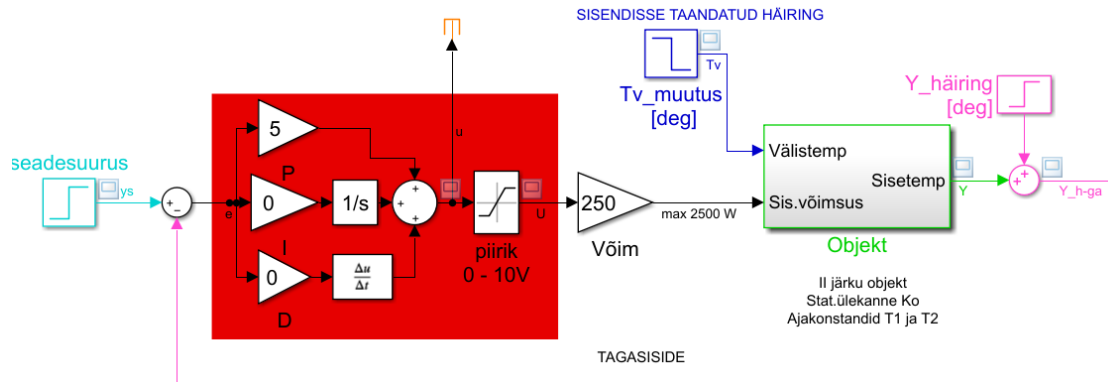
Joonis 1.1 Simulingskeem objekti mudeli sobivuse kontrollimiseks



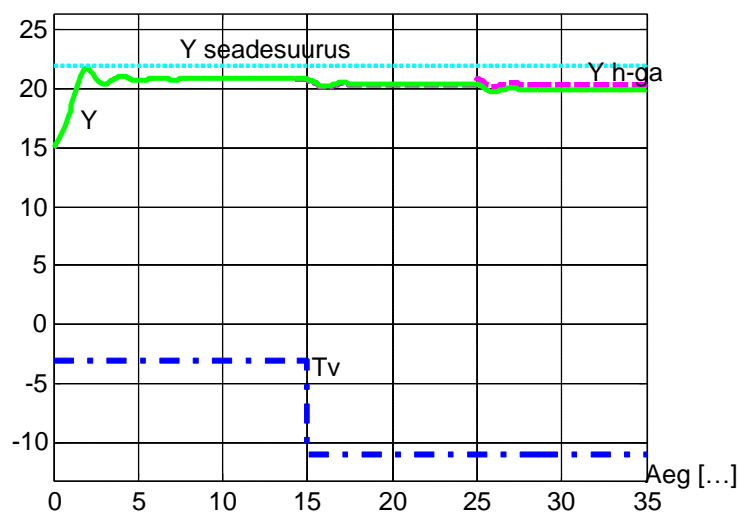
Joonis 1.2 Simulatsiooni graafik objekti vabaliikumisel ( $u = 0$ ) häiringute ( $T_v, Y_h$ ) mõjul



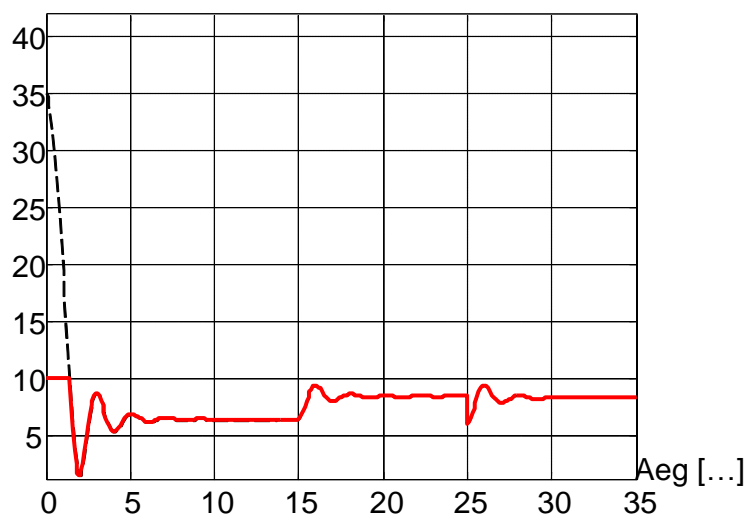
Joonis 1.3 Simulatsiooni graafik objekti sundliikumisel ( $u = 2500\text{W}$  antakse pärast esimest ajaühikut)



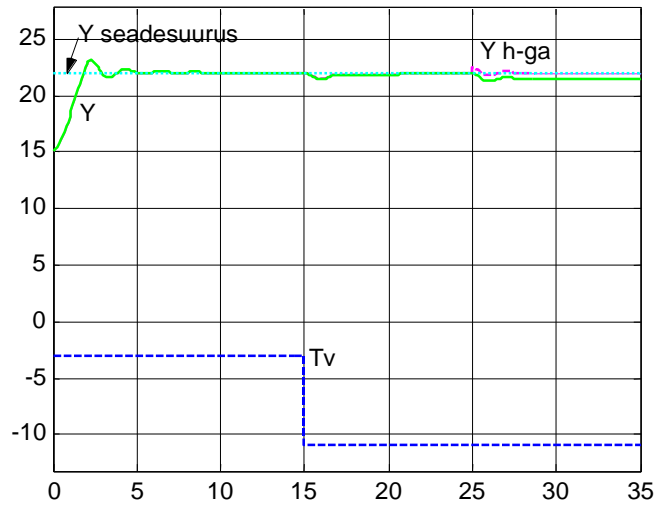
Joonis 1.4 Simulangi skeem mudeli juhtimiseks PID regulaatoriga



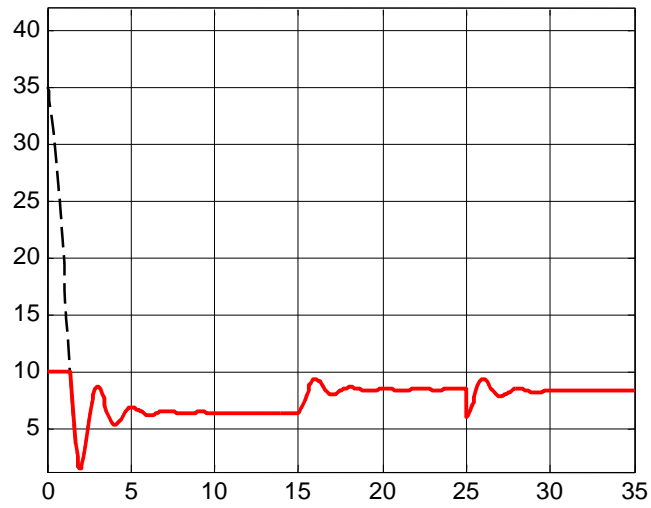
Joonis 1.5 Simulatsiooni graafik objekti juhtimisel PID (P=5, I = 0, D=0) regulaatoriga



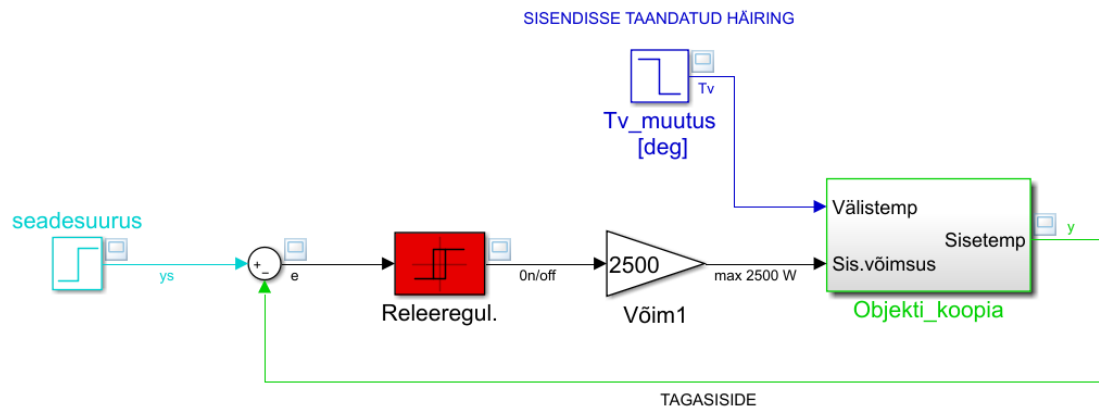
Joonis 1.6 Juhtoime graafik [V] enne ja pärast nivoo piikikut



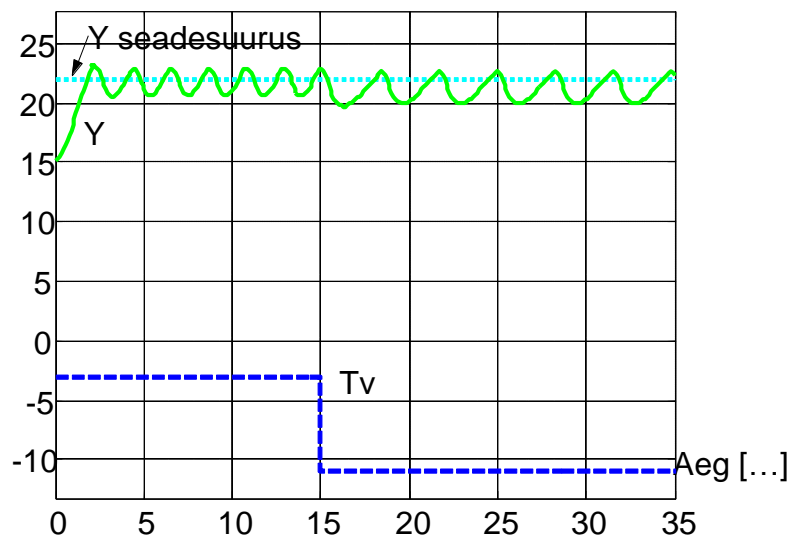
**Joonis 1.7 Simulatsiooni graafik objekti juhtimisel PID( P=5, I=1, D=0) regulaatoriga (võrdle Joonis 1.5)**



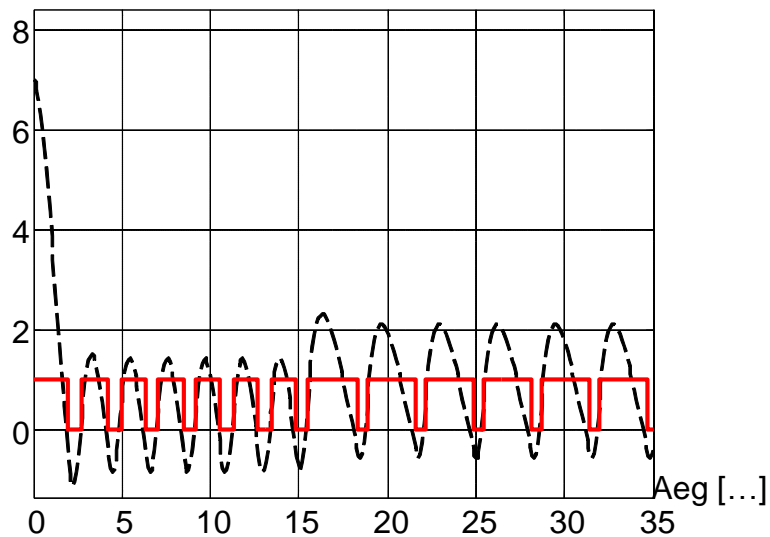
**Joonis 1.8 Juhtoime graafik enne ja pärast nivoo piirikut**



Joonis 1.9 Simulinki skeem kahepositsioonilise (0/1) regulaatoriga juhtimiseks



Joonis 1.10 Simulatsiooni graafik positsioonregulaatoriga juhtimisel



Joonis 1.11 Juhttoime ja veasignaali positsioonregulaatoriga juhtimisel