1. V' + 2  
nieliniowy , czas ciagly , dynamiczny  
2.okres sin2t  
pi  
3.argument e^i  
1  
4. MFC jest dla   
niestacjonarnych  
5. 2 stabilne rownolegle   
stabilne?  
6. 2 stabilne szeregowo  
nie wiadomo ?  
7. Uklad :  
Sterowalny jest obserwowalny?   
8. Kierownica - kierunek jazdy  
Proporcjonalny  
9. Transformata z jest liniowa  
Tak  
10. Ile razy odwraca sie macierz w rekurencyjnym algorytmie mnk ?  
0  
11. Statystyka Jednostajny(0,1) , Normalny(0,1)  
EX > EY varY > VarX  
12. Uklad o s = 1+i , s = 1 - i  
Niestabilny,oscylacje  
13. Na impulastor wchodzi 1(t)  
delty diraca ?  
14. 1(t)  
nieciągła o czasie ciaglym  
15. Kiedy sterowanie ukladem ciaglym jest dyskretne  
cos o stalych odcinkach czasu ??  
16. Obiekt da sie zidentyfikowac  
Bez wzgledu na wejscia, zaleznie od struktury  
17. Jak przesuwac bieguny  
Sprzezenie zwrotne  
18. Jakie sterowanie do K(s) = 1  
otwarty

1) sygnał 1(t)   ->  nieciągły z czasem ciąglym  
2) system z biegunami 1+i, 1-i    ->  niestabilny z oscylacjami  
3) argument e^i    ->  chyba 0  
4) 2 stabilne połączone szeregowo  ->  zawsze stabilny  
5) 2 stabilne połączone równolegle  ->  Co?  
6) odporne sterowanie   ->  dla niestacjonarnych  
7) co na wyjsciu impulsatora   ->  delty Diraca  
Spokosin(2t) jaki okres   ->  pi  
9) MFC jak to regulacja   ->  odporna  
10) transformata z jest   ->  zawsze liniowa (?)  
11) identyfikacja złożonych   ->  zależy od połączeń i obiektów ( czy cos takiego )  
12) Regulacja K(s)=1  ->  uklad otwarty  
13) W sterowaniu adaptacyjnym   ->  pętla sprzężenia zwrotnego  
14) Wyostrzenie to   ->  Defuzyfikacja  
15) Jak są skorelowane zakłócenia to jaka metoda ?  ->  Co?  
16) Ruch kierownicy ( dalej nie pamietam )  
17) Pytanie z odp: Odległośc Ziemi od Słońca  
18) Regulacja ciągłego obiektu regulatorem dyskretnym Co?  
19) Rekurencyjna wersja MNK   ->   Zero (0)  odwrócen macierzy  
20) u'(t)+2  ->  dynamiczny, ciągły, nieliniowy  
21) coś z variancjami itd.   ?

Wrzucam moje odpowiedzi do pytań, które zapamiętałam. Wspólnie dojdźmy do ładu i składu, jaka odp jest poprawna:  
1. y=u'+2 nieliniowy, dynamiczny z czasem ciągłym  
2. s=1+/-i niestabilny, oscylacyjny  
3. jeśli na impulsator damy skok to na wyjściu mamy: ciąg delt Diracka  
4. dwa obiekty stabilne w układzie szeregowym: są stabilne  
5. dwa obiekty stabilne w układzie równoległym: nie wiadomo jak ze stabilnością  
6. argumentem ei jest: 1  
7. okres sin2t: pi  
8. wyostrzanie: defuzyfikacja   
9. MFC: sterowanie odporne  
10. MFC: niestacjonarny (nie pamiętam, co dokładnie tam było)  
11. ruch kierownicą: całkujący  
12. układ ma charakter dyskretny: jak na wyjściu jest odpowiedź dyskretna  
13. obiekt jeśli jest obserwowalny to też jest sterowalny  
14. identyfikowalność: musimy znać strukturę i parametry  
15. zakłócenia losowe skorelowane: metoda zmiennych instrumentalnych  
16. odwracanie macierzy w rekurencyjnej mk: 0 razy  
17. były dwa rozkłady X i Y ale tu słabo pamiętam  
18. 1(t): nieciągły z czasem ciągłym  
19. transformata Z: liniowa  
20. K(s)=1: układ otwarty  
21. jak przesunąć bieguny: człon całkujący i różniczkujący (totalny strzał)