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  ->  
6) odporne sterowanie   ->  dla niestacjonarnych
7) co na wyjsciu impulsatora   ->  delty Diraca
sin(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 ?  ->  
16) Ruch kierownicy ( dalej nie pamietam )
17) Pytanie z odp: Odległośc Ziemi od Słońca
18) Regulacja ciągłego obiektu regulatorem dyskretnym 
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)