

# به نام یگانه ایزدبانی همتا

## کنترل خطی

### مباحث درس:

مقدمه‌ای بر سیستم‌های خطی  
مدل‌سازی ریاضی سیستم‌ها  
مدل فضای حالت  
کارایی سیستم‌های کنترل فیدبک  
پایداری سیستم‌های فیدبک خطی  
روش مکان هندسی ریشه‌ها  
روش‌های پاسخ فرکانسی  
پایداری در حوزه فرکانس  
طراحی سیستم‌های کنترل فیدبک  
طراحی سیستم‌های فیدبک متغیر حالت

### ارزیابی:

تمرینات طول دوره	٪۱۰
امتحانات طول دوره	٪۴۵
امتحان پایان ترم	٪۴۵

### مراجع:

- [1] Ogata K., “*Modern Control Engineering (5<sup>th</sup> edition)*”, Pearson Education Inc., Prentice Hall, 2008.
- [2] Golnaraghi F. and Kuo B.C., “*Automatic Control Systems (9<sup>th</sup> edition)*”, John Wiley and Sons, 2010.
- [3] Dorf R.C. and Bishop R.H., “*Modern Control Systems (11<sup>th</sup> edition)*”, Pearson Education Inc., Prentice Hall, 2008.

[۴] “راهنمای جامع SIMULINK”، دابنی ج. ، مترجم: علی مالکی ، کانون نشر علوم، ۱۳۸۱.