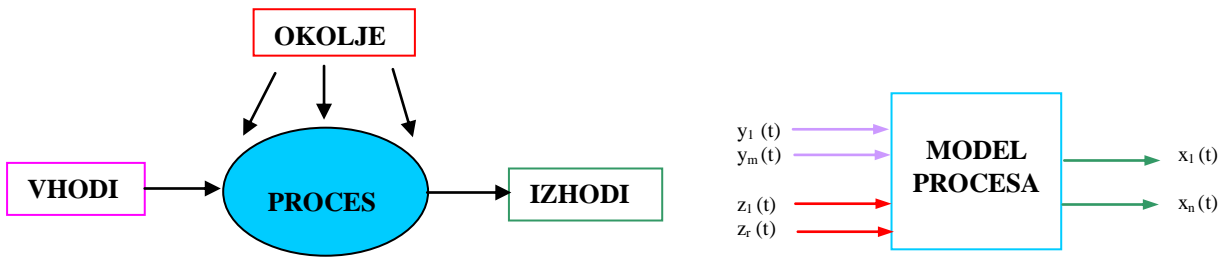


VODENJE PROCESA



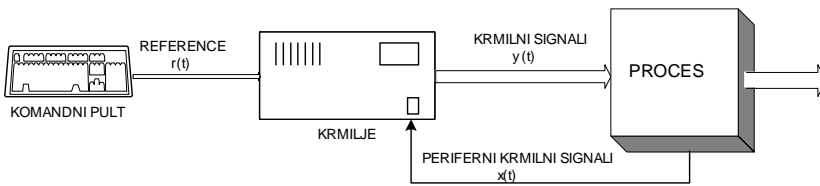
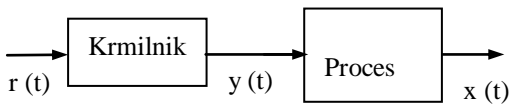
S pomočjo funkcijskih odvisnosti G lahko zapišemo sistem modela:

$$x_1 = G_1 (y_1, y_2, \dots, y_m; z_1, z_2, \dots, z_r)$$

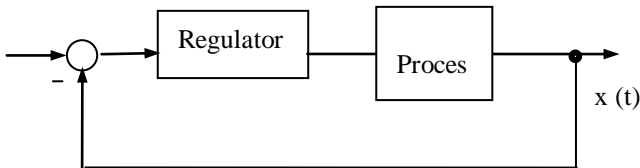
$$x_2 = G_2 (y_1, y_2, \dots, y_m; z_1, z_2, \dots, z_r)$$

$$x_n = G_n (y_1, y_2, \dots, y_m; z_1, z_2, \dots, z_r)$$

Odprto-zančni sistem: krmiljenje



Zaprto-zančni sistem: regulacija



$r(t)$... referenčna veličina (veličina vodenja)
 $e(t)$... regulacijski pogrešek
 $y(t)$... regulirna (nastavitvena) veličina
 $x(t)$... regulirana veličina

Krmilno regulacijski sistem z nadzorom

