– sin(y) = u

**Ограничения: dPsi(y) / dy > -1.8 и Psi(y) < 1.6**





Программное управление



Min (u) = -3.3764

Моделирование системы по времени (желтым цветом построена траектория системы)



В результате моделирования конечное положение системы [2.3523 0.4903] (желаемое конечное положение [2.3562 0.5]). Время моделирования 1.8757.

График управления, с учетом того, что на среднем отрезке использовалась стабилизация (обозначено звездочками)

