

Каноническая задача:

Пусть передаточная функция ОУ, необходимо синтезировать такой регулятор $F(s)$, чтобы ПФ замкнутой системы $T(j\omega)$ удовлетворяло бы критерию робастности.

Критерий: $\frac{1}{K_M(T(j\omega))} < 1$, где $K_M(T(j\omega)) = \inf [\sigma_n(\Delta) \mid \det((I - T)\Delta) = 0]$,

Δ - матрица неопределенности

σ_n — сингулярное число

T - общая передаточная функция системы