****

Институт информационных и вычислительных технологий

Кафедра управления и интеллектуальных технологий

**Отчет по лабораторной работе №7**

**По курсу «Нейрокомпьютеры и их применение»**

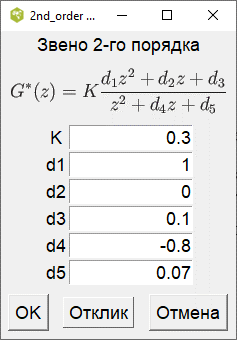
**«Нейросетевая система управления нестационарным объектом»**

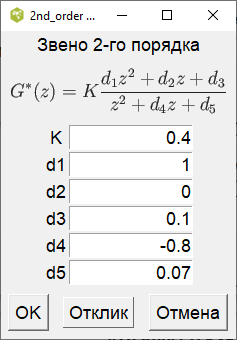
Выполнили студенты: Михайловский Михаил, Озеров Сергей

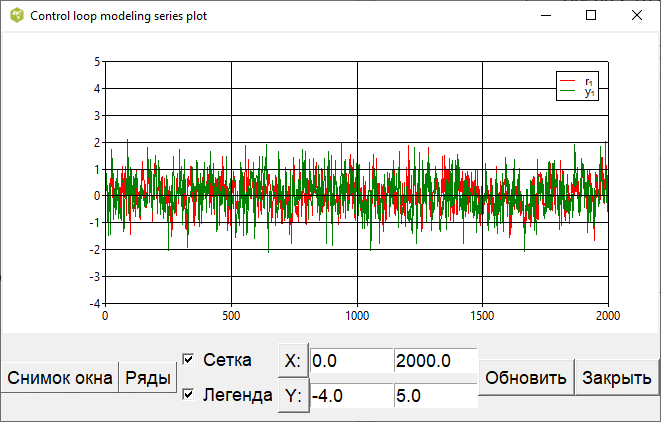
Группа: А-03-21

Проверил: Колпинский Сергей Викторович

**Москва 2024**

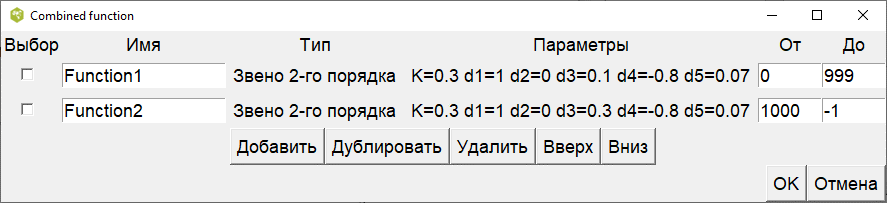


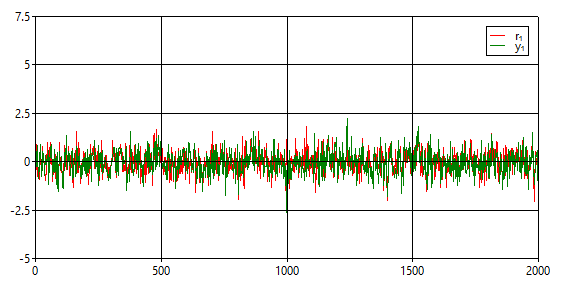


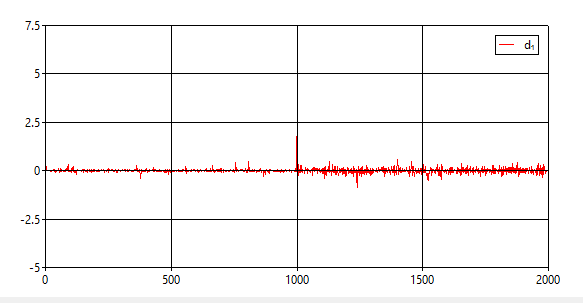


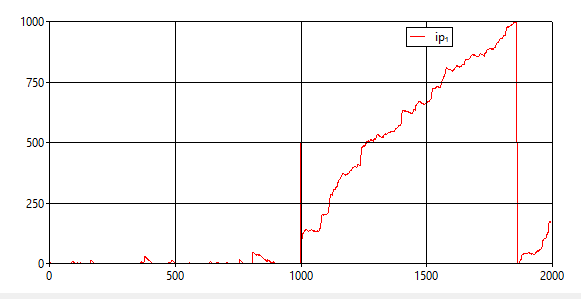
Эксперимент 1

ПИД регулятор



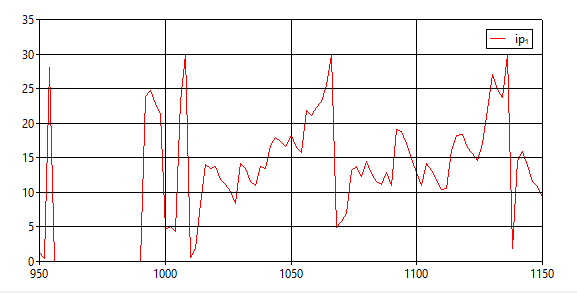


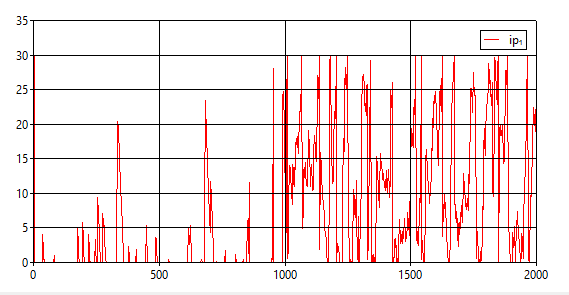




Подбор границ

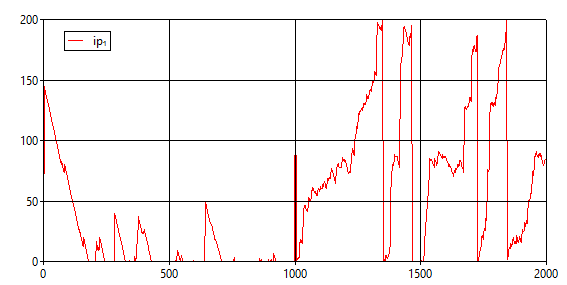
Быстродействующий граница 30





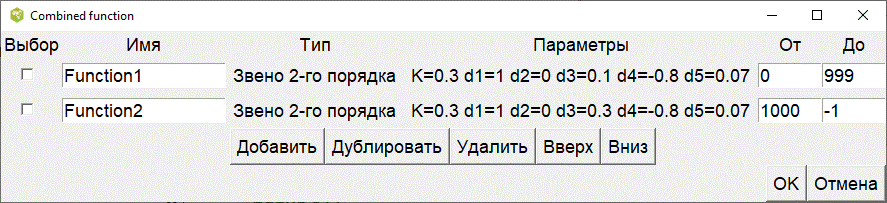
Безошибочный граница 200

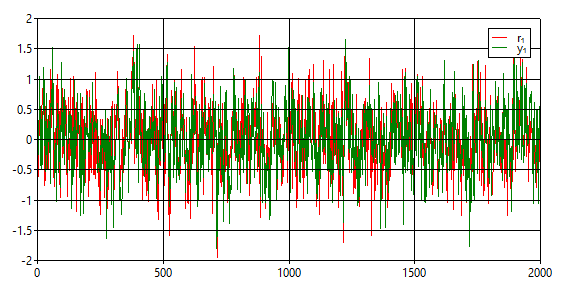
После проведения множества моделирований объекта выявлено, что для номинального объекта значение изображающей точки в основном меньше 75. В редких случаях доходящая почти до 200.

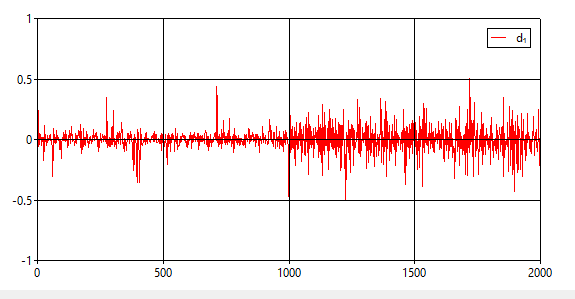


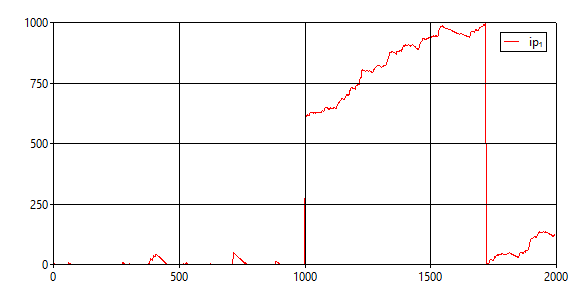
Эксперимент 2

НОР регулятор



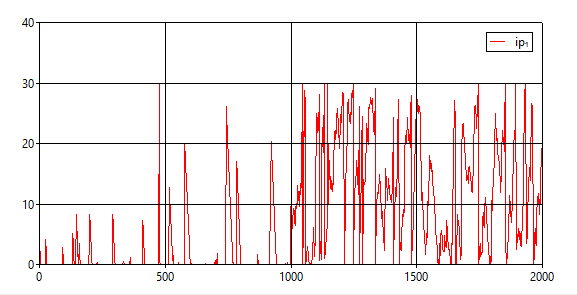


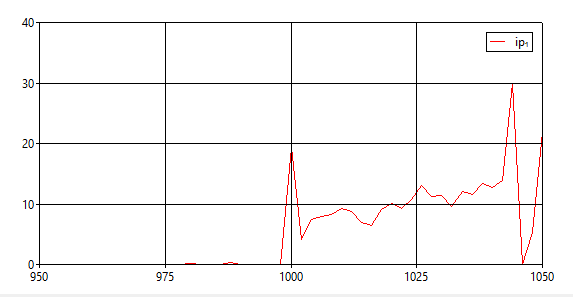




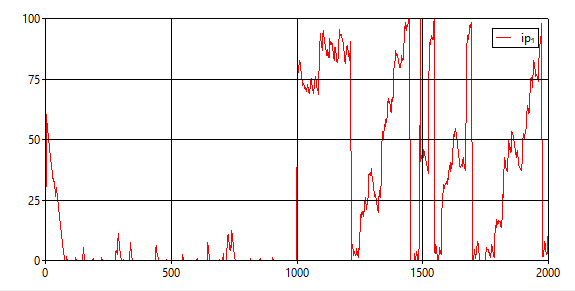
Подбор границ

Быстродействующий граница 30



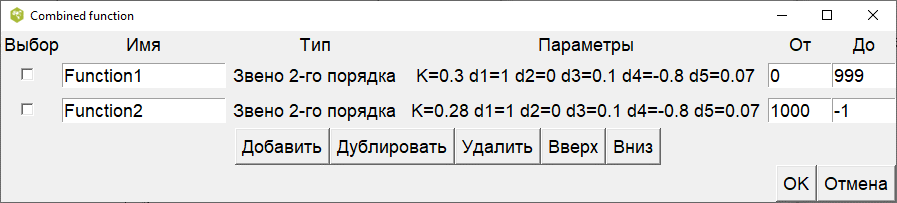


Безошибочный граница 100

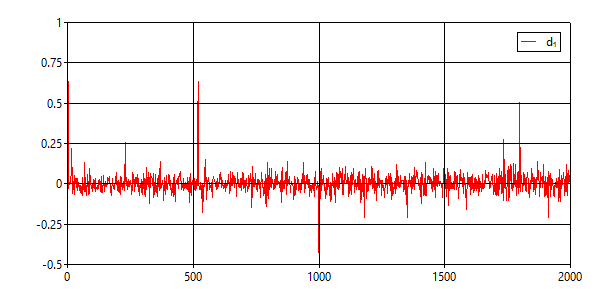


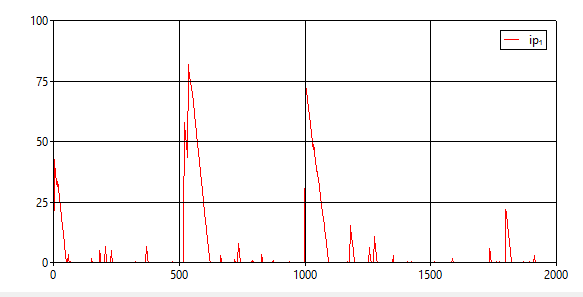
Эксперимент 3

НОР

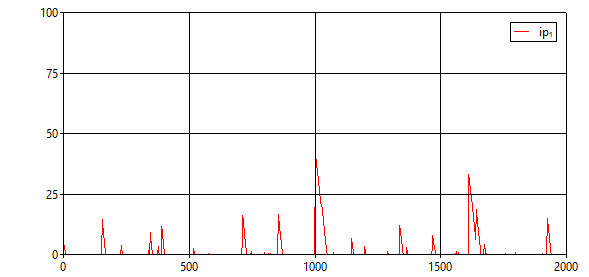


Иногда не видно





А иногда видно



4 пунктъ

НОР

