
ЛР №5 «Типовые динамические звенья»

Отчет

Студент

Кирилл Лалаянц

R33352

336700

Вариант - 6

Преподаватель

Пашенко А.В.

Факультет Систем Управления и Робототехники

ИТМО

13.11.2023

Содержание

1	Вводные данные	1
1.1	Цель работы	1
1.2	Воспроизведение результатов	1
2	Выполнение работы	2
2.1	Задание 1. Задача стабилизации с идеальным дифференцирующим звеном.	2
2.1.1	Теория	2
2.1.2	Результаты	2
3	Заключение	3
3.1	Выводы	3

1 Вводные данные

1.1 Цель работы

В этой работе будет проведено исследование следующих вопросов:

- Типовые физические звенья.
- Принцип внутренней модели.
- Идеальное и реальное дифференцирующие звенья

1.2 Воспроизведение результатов

Все результаты можно воспроизвести с помощью [репозитория](#).

2 Выполнение работы

2.1 Задание 1. Задача стабилизации с идеальным дифференцирующим звеном.

2.1.1 Теория

2.1.2 Результаты

Задание 1. Задача стабилизации с идеальным дифференцирующим звеном

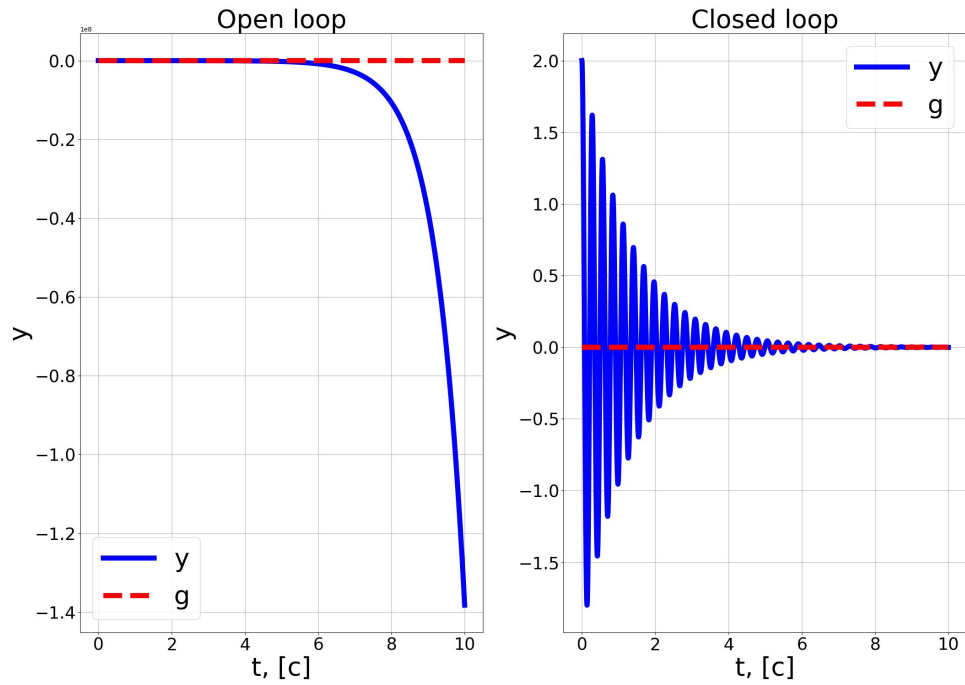


Рис. 1: Результат выполнения первого задания.

3 Заключение

В этой работе было проведено исследование следующих вопросов:

- Астатизмы.
- Принцип внутренней модели.
- Идеальное и реальное дифференцирующие звенья

3.1 Выводы

1. На практике изучено реальное и идеальное ДЗ.
2. Проверена работа систем с разными степенями астатизмов.
3. Проверено влияние коэффициентов регулятора на поведение системы.
4. Синтезирован регулятор методом замкнутой модели.