

МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ
ФЕДЕРАЦИИ

Федеральное государственное автономное образовательное учреждение
высшего образования «НАЦИОНАЛЬНЫЙ ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ
УНИВЕРСИТЕТ ИТМО»

ФАКУЛЬТЕТ СИСТЕМ УПРАВЛЕНИЯ И РОБОТОТЕХНИКИ

ОТЧЕТ ПО ЛАБОРАТОРНОЙ РАБОТЕ №6
по дисциплине
«НЕЛИНЕЙНЫЕ СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ»
на тему
«СИНТЕЗ ФИНИТНОГО ОДНОРОДНОГО РЕГУЛЯТОРА»

Выполнили: студенты

Румянцев А. А., R3441

Дьячихин Д. Н., R3480

Проверил: преподаватель

Зименко К. А.

Санкт-Петербург

2025

Содержание

1	Задание	3
1.1	Условие	3
1.2	Выполнение	3

1. Задание

1.1. Условие

1. Выберите нелинейную управляемую систему с одним входом, одним выходом;
2. Предполагая, что математическая модель содержит существенные неопределенности, представьте систему в виде цепи интеграторов с согласованной обобщенной неизвестной динамикой, используя безмодельный подход;
3. Реализуйте финитный однородный регулятор с дополнительной компенсацией обобщенной неизвестной динамики.

1.2. Выполнение

...