

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., Р3441
Дьячихин Д. Н., Р3480

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

...