

О Г Л А В Л Е Н И Е

Введение	3
1. Общие сведения	3
2. Описание и характеристики линейных непрерывных систем	6
3. Устойчивость и анализ качества процессов управления в линейных непрерывных системах	10
4. Синтез линейных систем управления	13
4.1. Частотные методы коррекции	14
4.2. Методика настройки типовых регуляторов	19
4.3. Синтез регуляторов состояния	30
5. Цифровые системы управления	35
6. Адаптивные системы управления с эталонной моделью	41
<i>Практическая работа № 1. Модели состояния системы</i>	<i>44</i>
<i>Практическая работа № 2. Характеристики линейных непрерывных систем</i>	<i>47</i>
<i>Практическая работа № 3. Анализ и синтез линейных непрерывных систем</i>	<i>48</i>
<i>Практическая работа № 4. Анализ и синтез следящих линейных непре- рывных систем управления</i>	<i>50</i>
<i>Практическая работа № 5. Синтез цифровых систем управления</i>	<i>51</i>
<i>Практическая работа № 6. Нелинейные автоматические системы управ- ления</i>	<i>52</i>
<i>Практическая работа № 7. Адаптивные системы управления</i>	<i>52</i>
<i>Библиографический список</i>	<i>53</i>

*Чернусь Павел Павлович
Чернусь Петр Павлович*

Моделирование мехатронных систем

Редактор Г.М. Звягина

Корректор Л.А. Петрова

Компьютерная верстка: Н.А. Андреева

Подписано в печать 22.11.2018. Формат бумаги 60×84/. Бумага документная.

Печать трафаретная. Усл. печ. л. 3,15. Тираж 100 экз. Заказ № 162.

Балтийский государственный технический университет

Типография БГТУ

190005, С.-Петербург, 1-я Красноармейская ул., д.1