

## СОДЕРЖАНИЕ

ВВЕДЕНИЕ .....	4
ЛАБОРАТОРНАЯ РАБОТА № 1. РУЧНОЕ УПРАВЛЕНИЕ ДИНАМИЧЕСКИМ ОБЪЕКТОМ .....	5
1.1. Описание работы .....	5
1.2. Задание .....	8
1.3. Методические указания .....	9
Контрольные вопросы .....	13
ЛАБОРАТОРНАЯ РАБОТА № 2. НЕЧЕТКИЙ ЛОГИЧЕСКИЙ РЕГУЛЯТОР ДЛЯ УПРАВЛЕНИЯ ДИНАМИЧЕСКИМ ОБЪЕКТОМ .....	14
2.1. Описание работы .....	14
2.2. Задание .....	24
2.3. Методические указания .....	25
Контрольные вопросы .....	25
ЛАБОРАТОРНАЯ РАБОТА № 3. НАСТРОЙКА ПАРАМЕТРОВ ПИД-РЕГУЛЯТОРА В РУЧНОМ РЕЖИМЕ .....	26
3.1. Описание работы .....	26
3.2. Задание .....	30
3.3. Методические указания .....	31
Контрольные вопросы .....	31
4. ЛАБОРАТОРНАЯ РАБОТА № 4. НЕЧЕТКАЯ СУПЕРВИЗОРНАЯ СИСТЕМА АВТОМАТИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ .....	32
4.1. Описание работы .....	32
4.2. Задание .....	36
4.3. Методические указания .....	36
Контрольные вопросы .....	37
ПРИЛОЖЕНИЯ .....	38
Приложение 1. Влияние параметров ПИД-регулятора на динамику системы управления .....	38
Приложение 2. Синтез регулятора на основе логарифмических амплитудно-частотных характеристик .....	45
СПИСОК РЕКОМЕНДУЕМОЙ ЛИТЕРАТУРЫ .....	47