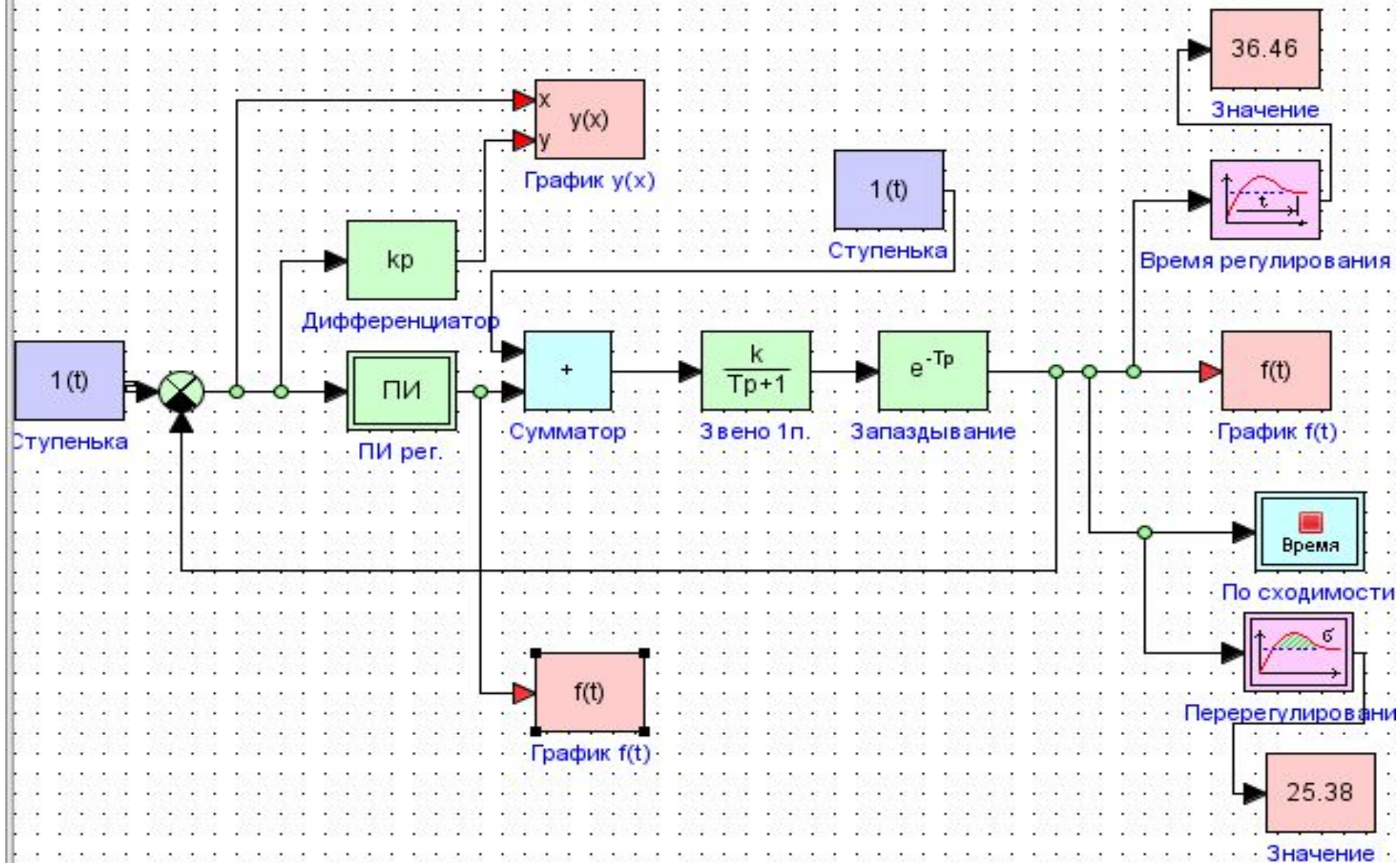
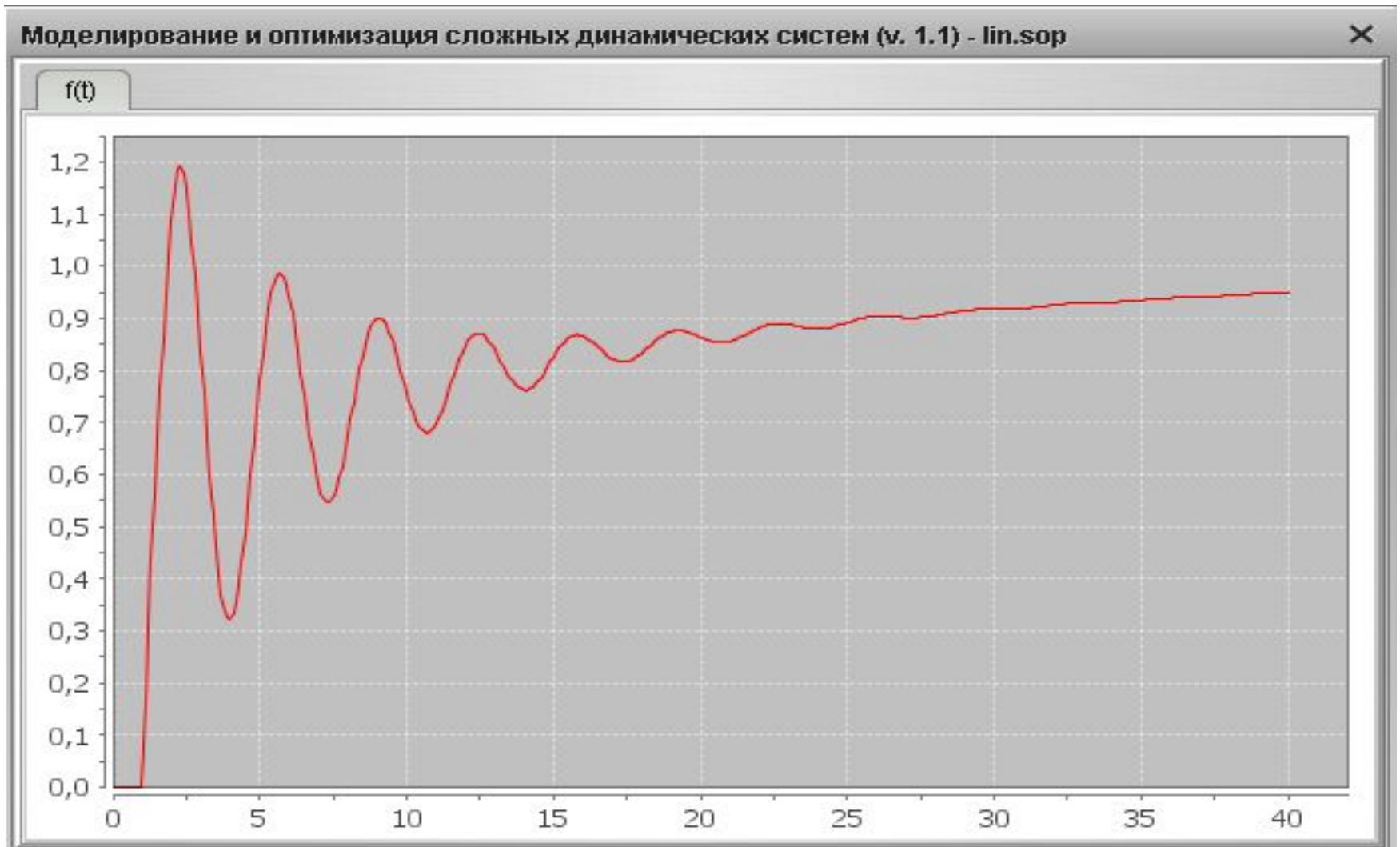


Работа с инструментарием

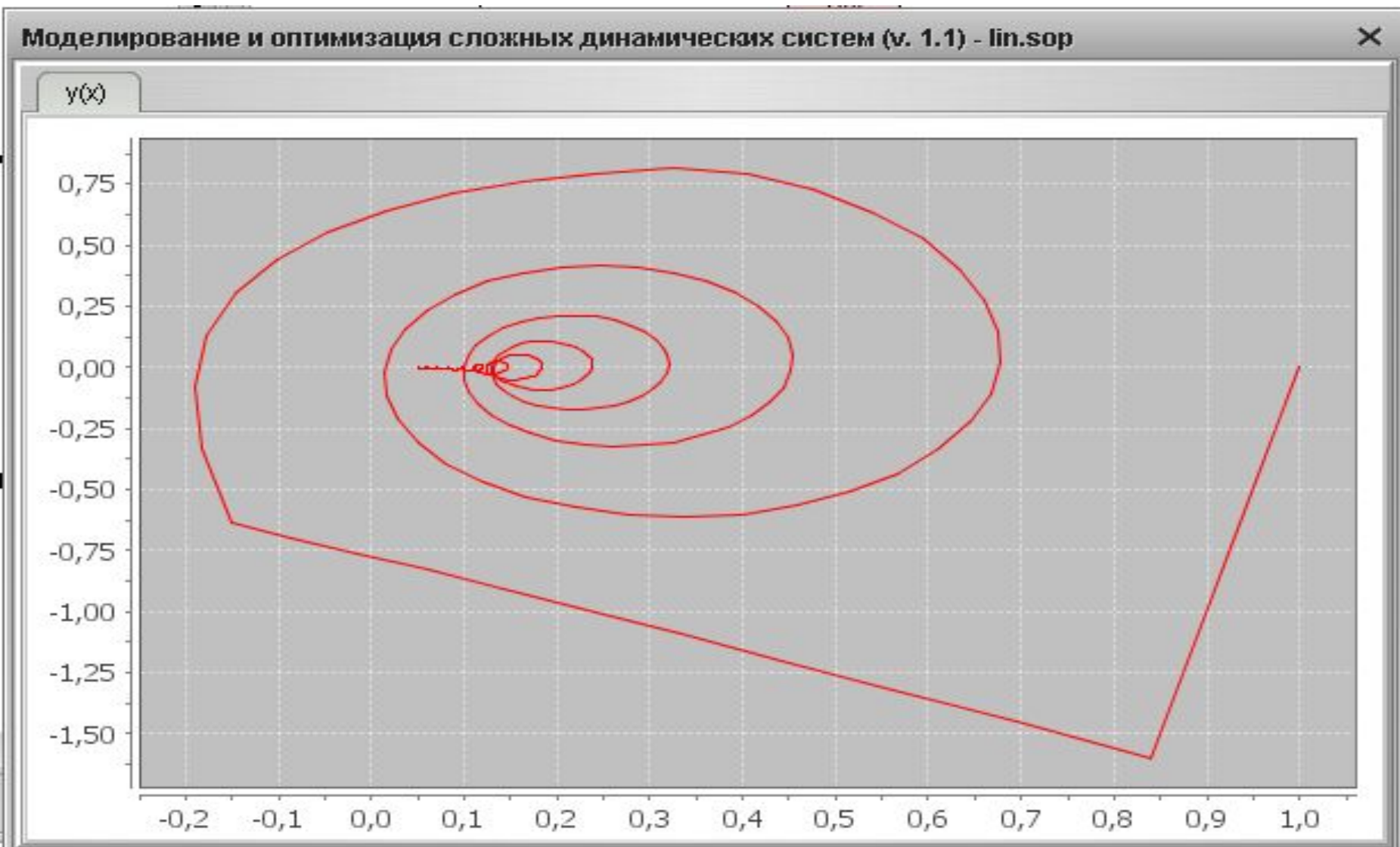


ПО ЗАДАНИЮ

$K=1$ $T=1$ $\tau_{AU}=1$ $K_1=1.6$ $K_2= 0.125$



ФАЗОВЫЙ ПОРТРЕТ



ПО ЗАДАНИЮ С ДРУГИМИ ПАРАМЕТРАМИ НАСТРОЙКИ

$K=1$ $T=1$ $TAV=1$ $K1=1,29$ $K2=0,4$

The screenshot shows the 'lin.sop' software interface. The main window displays a plot of $f(t)$ over time, with a red curve oscillating and settling around 1.0. The interface includes a library of blocks, a project manager, and a properties panel at the bottom.

Library of Blocks:

- Генераторы
- Динамические $W(p)$
- Дискретные
- Нелинейные
- Визуализация
- Оптимизация
- Управление

Plot Data:

Time (t)	f(t)
0,0	0,0
2,5	1,35
5,0	0,7
7,5	1,15
10,0	1,05
12,5	0,95
15,0	1,0
17,5	1,0
20,0	1,0
22,5	1,0
25,0	1,0

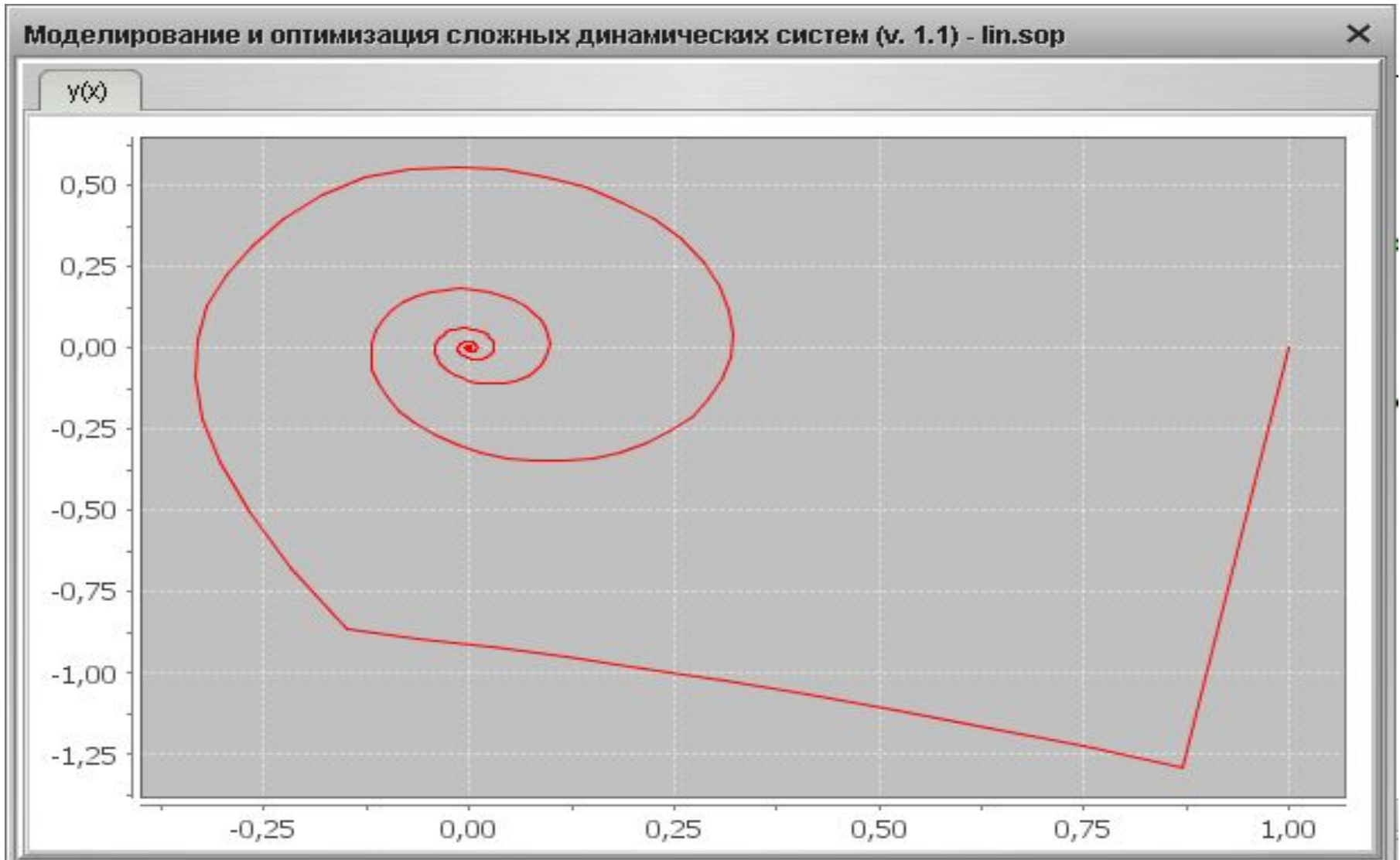
Properties Panel:

Свойство	Значение
Рисовать on-line	Нет
Максимальное количество точек	5000

Simulation Results:

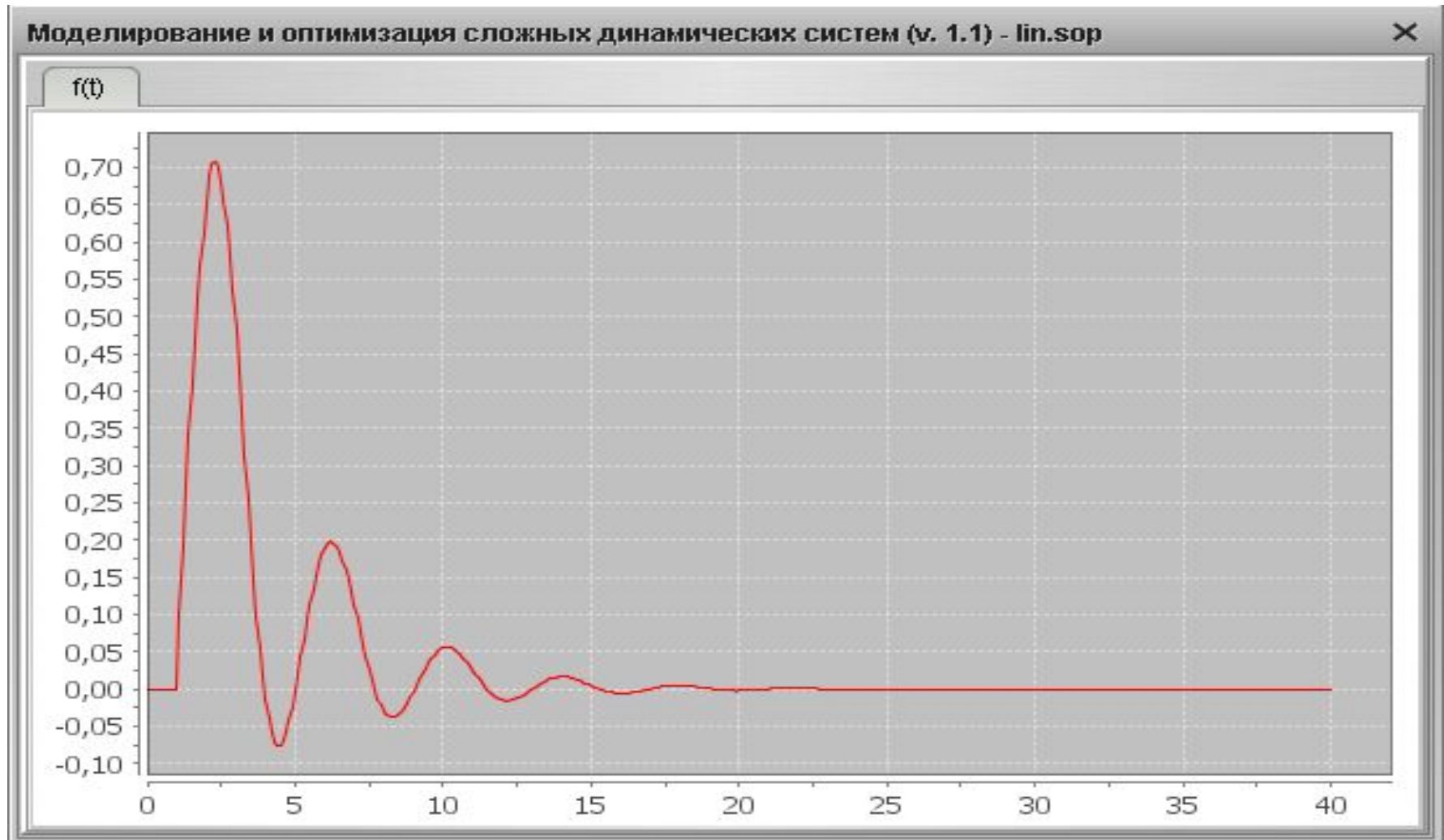
- Значение: 14.70
- Время регулирования: 14.70
- График f(t)
- Время: По сходимости
- Перерегулирование: 33.38
- Значение: 33.38

ФАЗОВЫЙ ПОРТРЕТ



ПО ВОЗМУЩЕНИЮ С ДРУГИМИ ПАРАМЕТРАМИ НАСТРОЙКИ

$K=1$ $T=1$ $\tau=1$ $K_1=1.29$ $K_2=0.4$

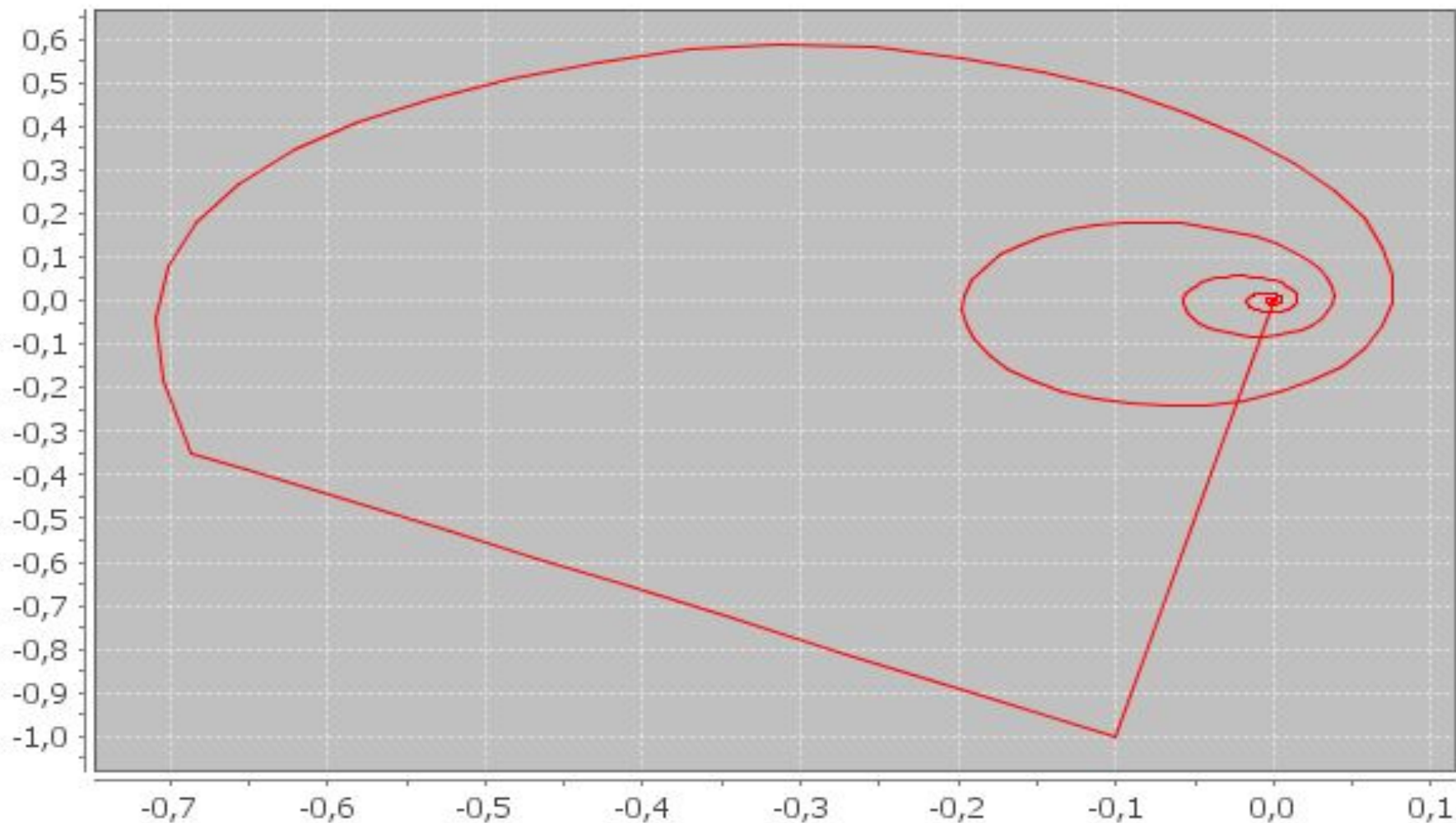


ФАЗОВЫЙ ПОРТРЕТ

Моделирование и оптимизация сложных динамических систем (v. 1.1) - lin.sop

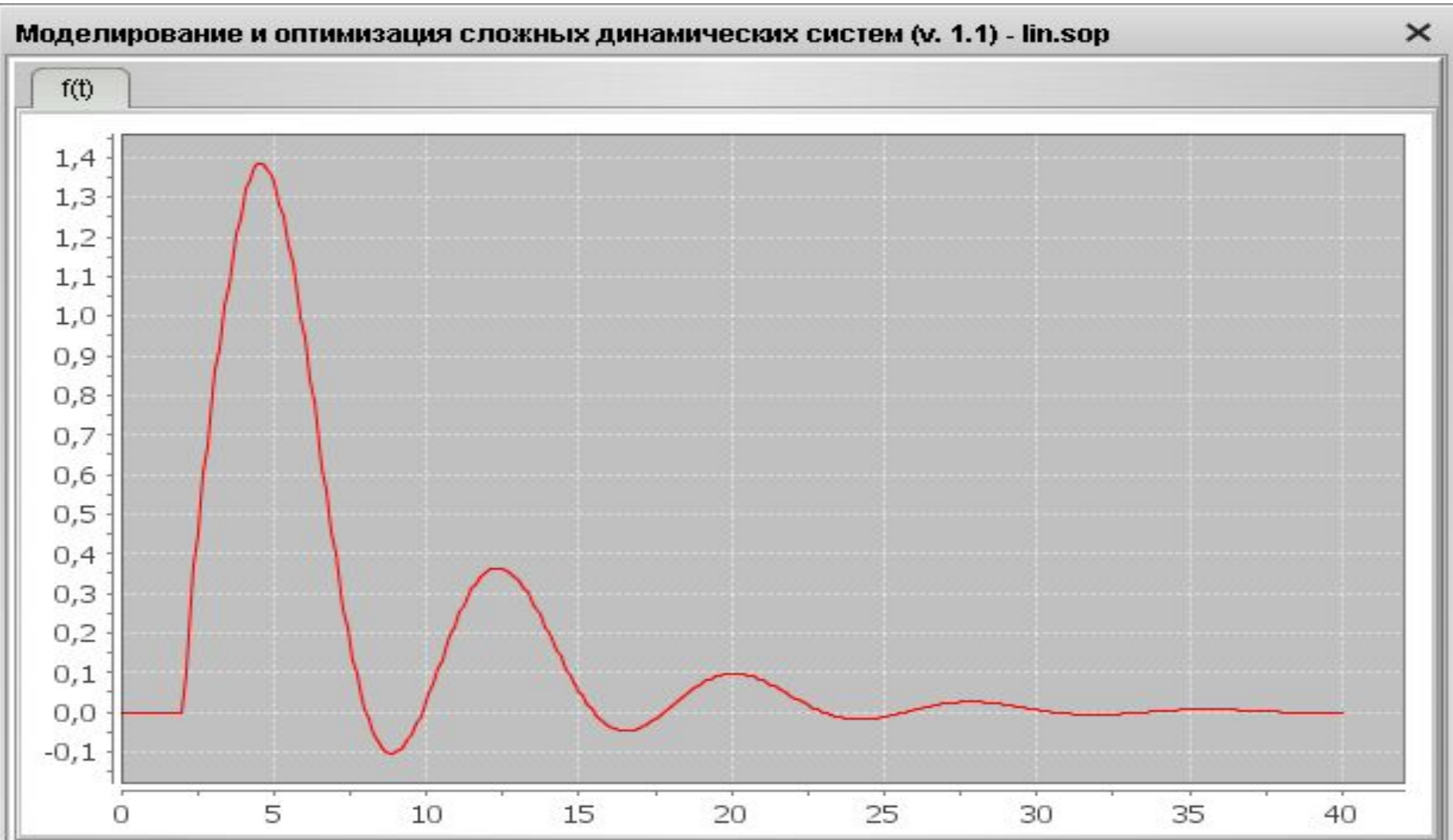


$y(x)$



ПО ВОЗМУЩЕНИЮ С ДРУГИМИ ПАРАМЕТРАМИ НАСТРОЙКИ

$K=2$ $T=2$ $TAU=2$ $K1=0.64$ $K2= 0.16$



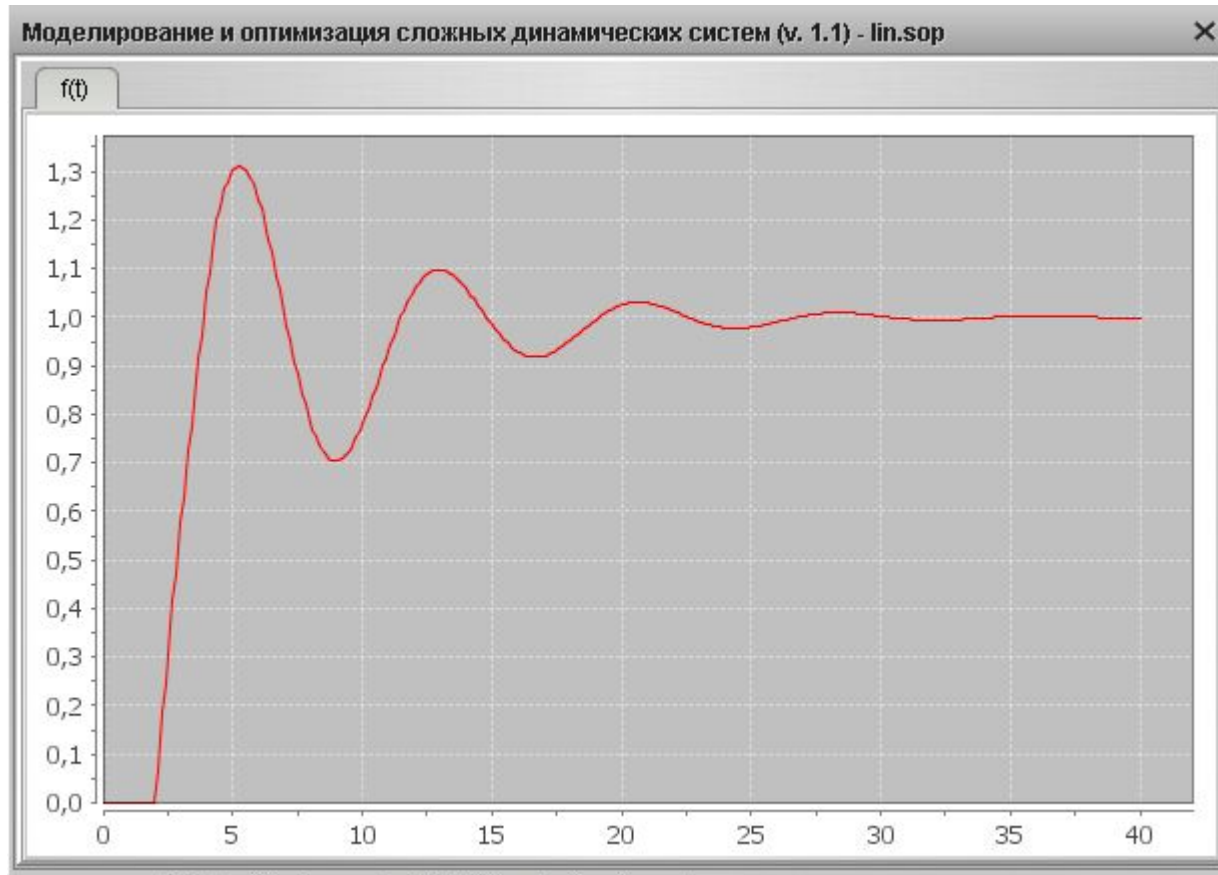
ПО ВОЗМУЩЕНИЮ С ДРУГИМИ ПАРАМЕТРАМИ НАСТРОЙКИ

$K=2$ $T=2$ $\tau_A=2$ $K_1=0.64$ $K_2=0.16$



ПО ЗАДАНИЮ С ДРУГИМИ ПАРАМЕТРАМИ НАСТРОЙКИ

$K=2$ $T=2$ $TAU=2$ $K1=0.64$ $K2= 0.16$



ПО ЗАДАНИЮ С ДРУГИМИ ПАРАМЕТРАМИ НАСТРОЙКИ
 $K=2$ $T=2$ $TAU=2$ $K1=0.64$ $K2=0.16$

