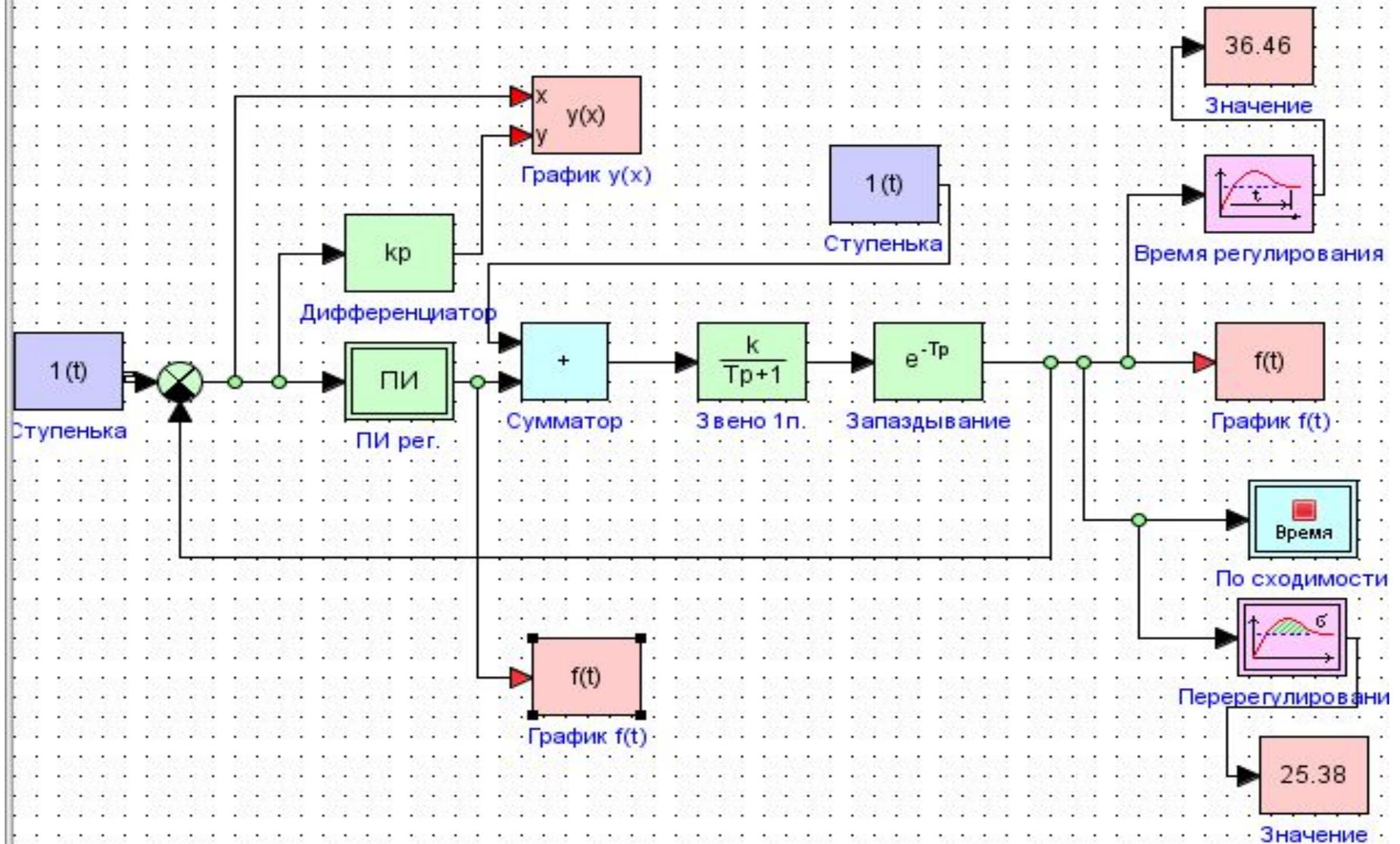
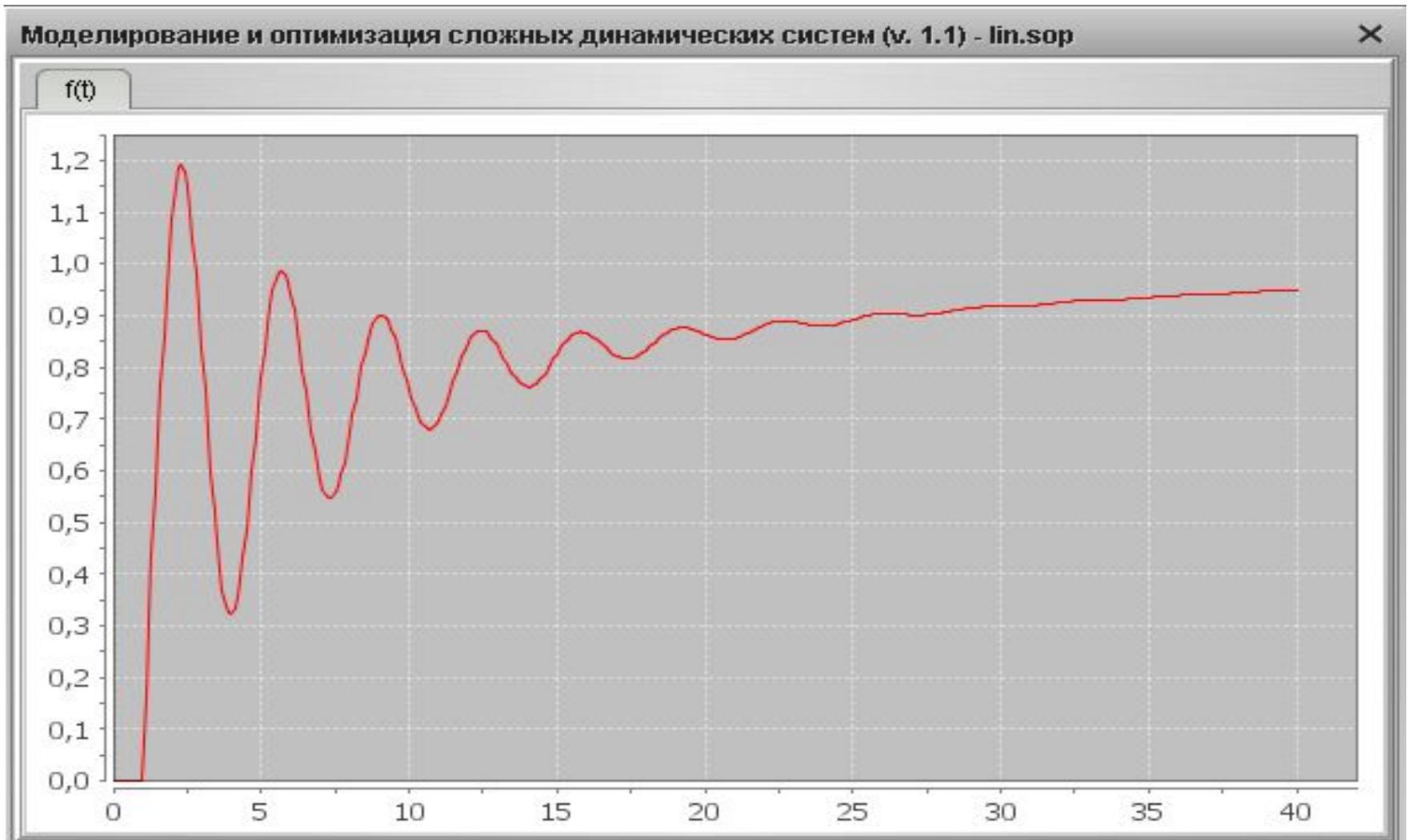


# Работа с инструментарием

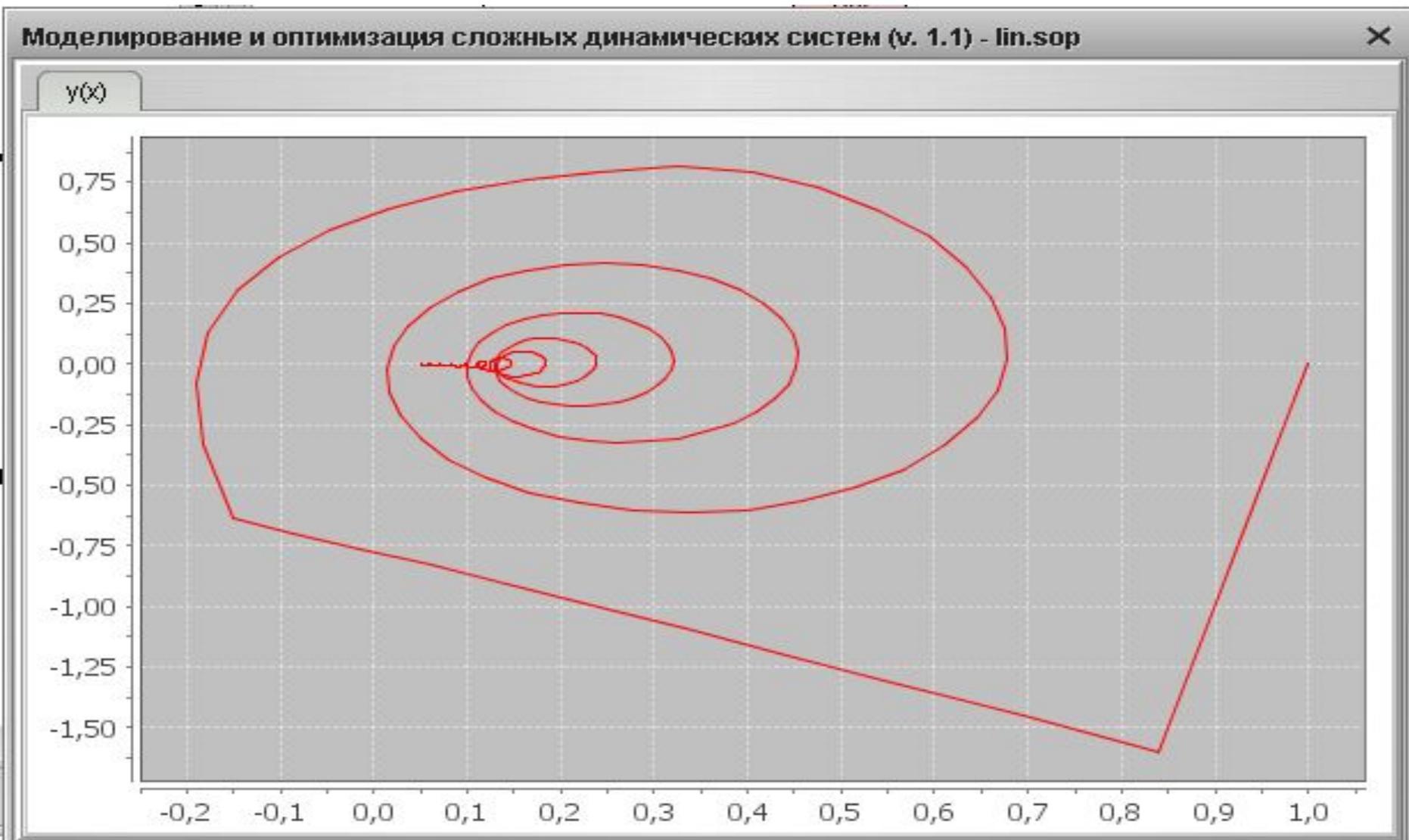


ПО ЗАДАНИЮ

$K=1$   $T=1$   $TAU=1$       $K1=1.6$     $K2= 0.125$



# ФАЗОВЫЙ ПОРТРЕТ



# ПО ЗАДАНИЮ С ДРУГИМИ ПАРАМЕТРАМИ НАСТРОЙКИ

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

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

Файл Правка Моделирование Настройки

Библиотека lin.sop

Все W(p) Opt AND ><=

Генераторы  
Динамические  
Дискретные  
Нелинейные  
Визуализация  
Оптимизация  
Управление

Менеджер проектов  
lin.sop

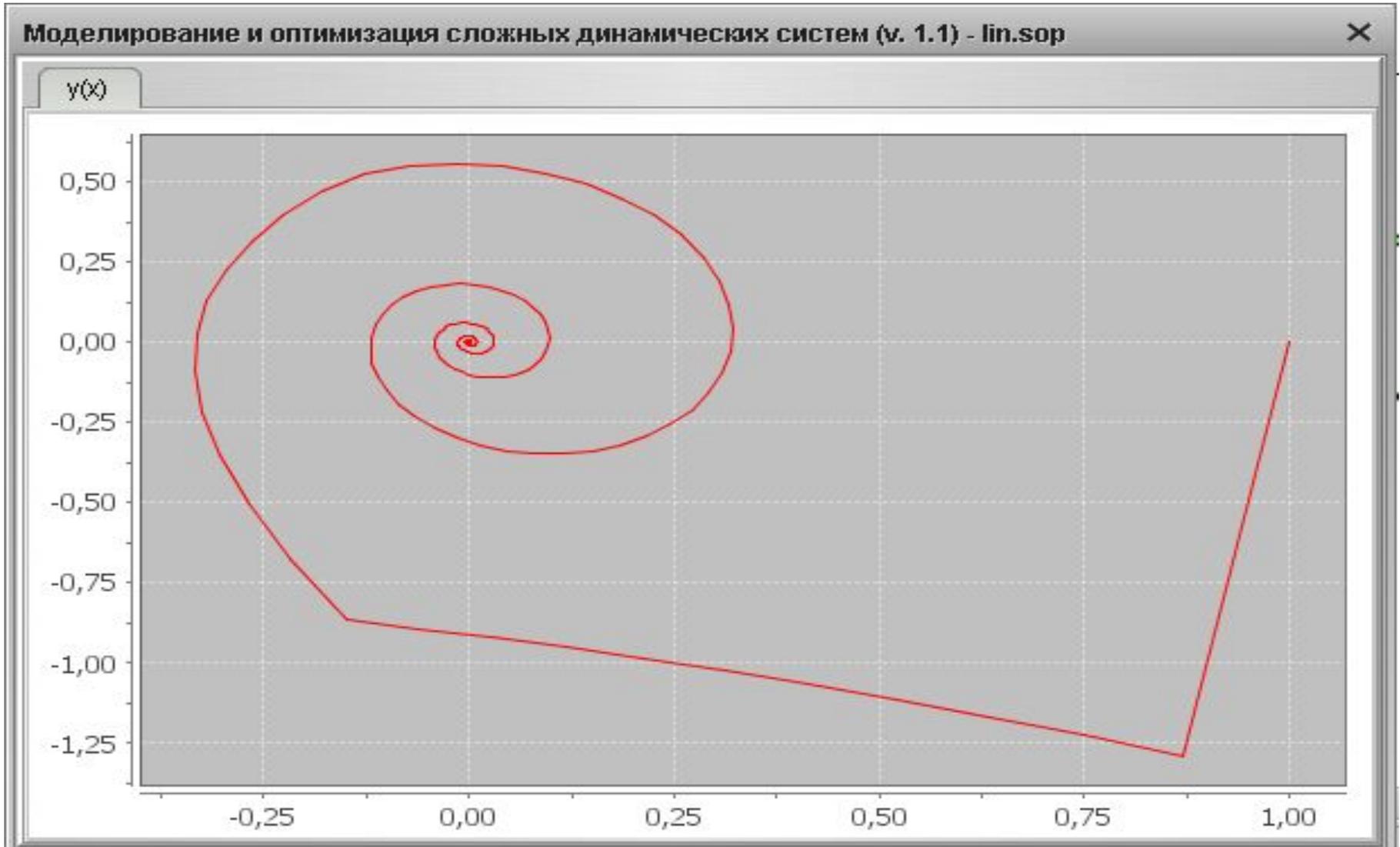
Свойства Консоль Ошибки

Вид Контакты Параметры

Свойство	Значение
Рисовать on-line	Нет
Максимальное количество точек	5000

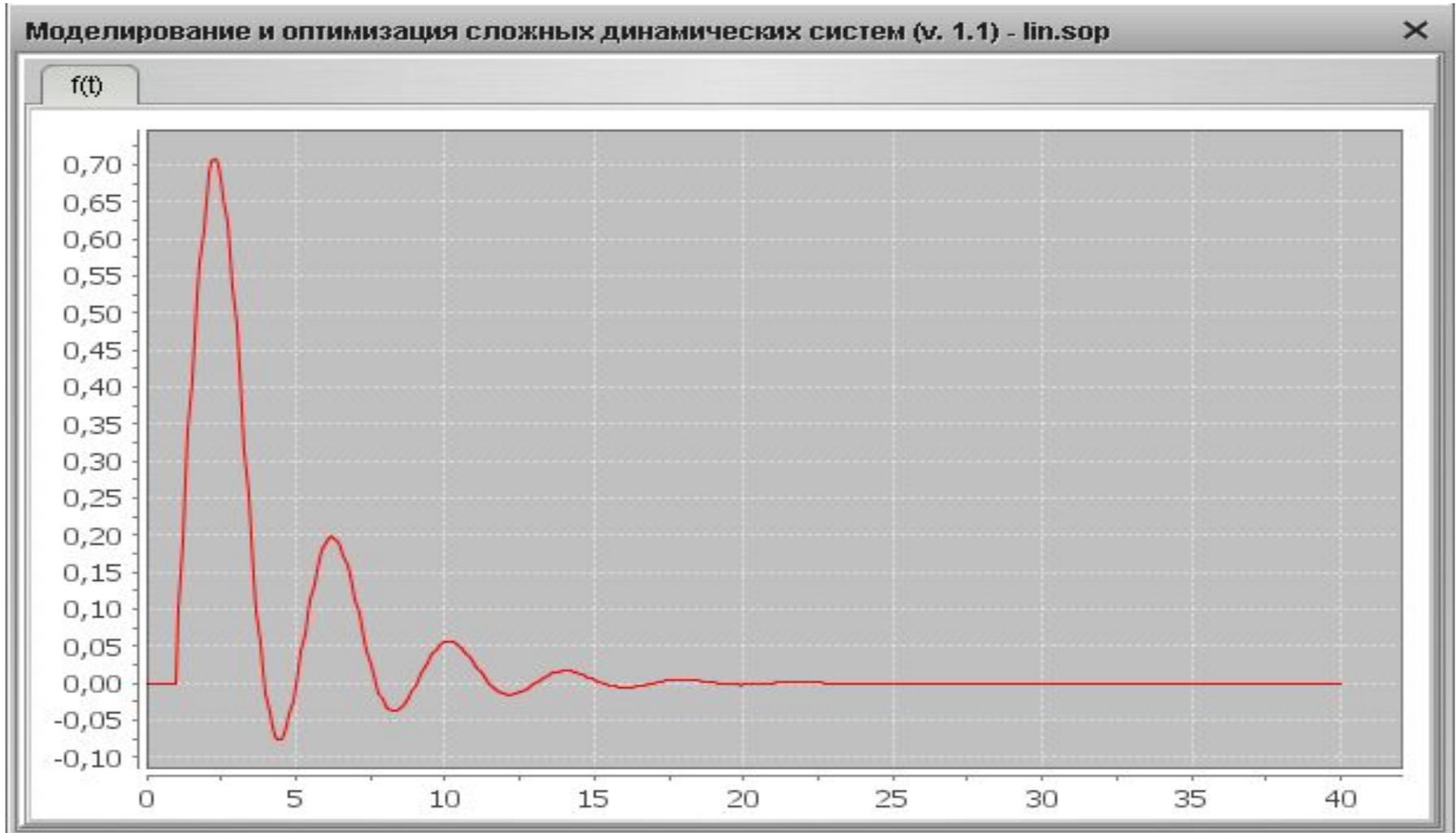
Значение 14.70  
Время регулирования  
График f(t)  
Время По сходимости  
Перерегулирование  
Значение 33.38

# ФАЗОВЫЙ ПОРТРЕТ



# ПО ВОЗМУЩЕНИЮ С ДРУГИМИ ПАРАМЕТРАМИ НАСТРОЙКИ

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

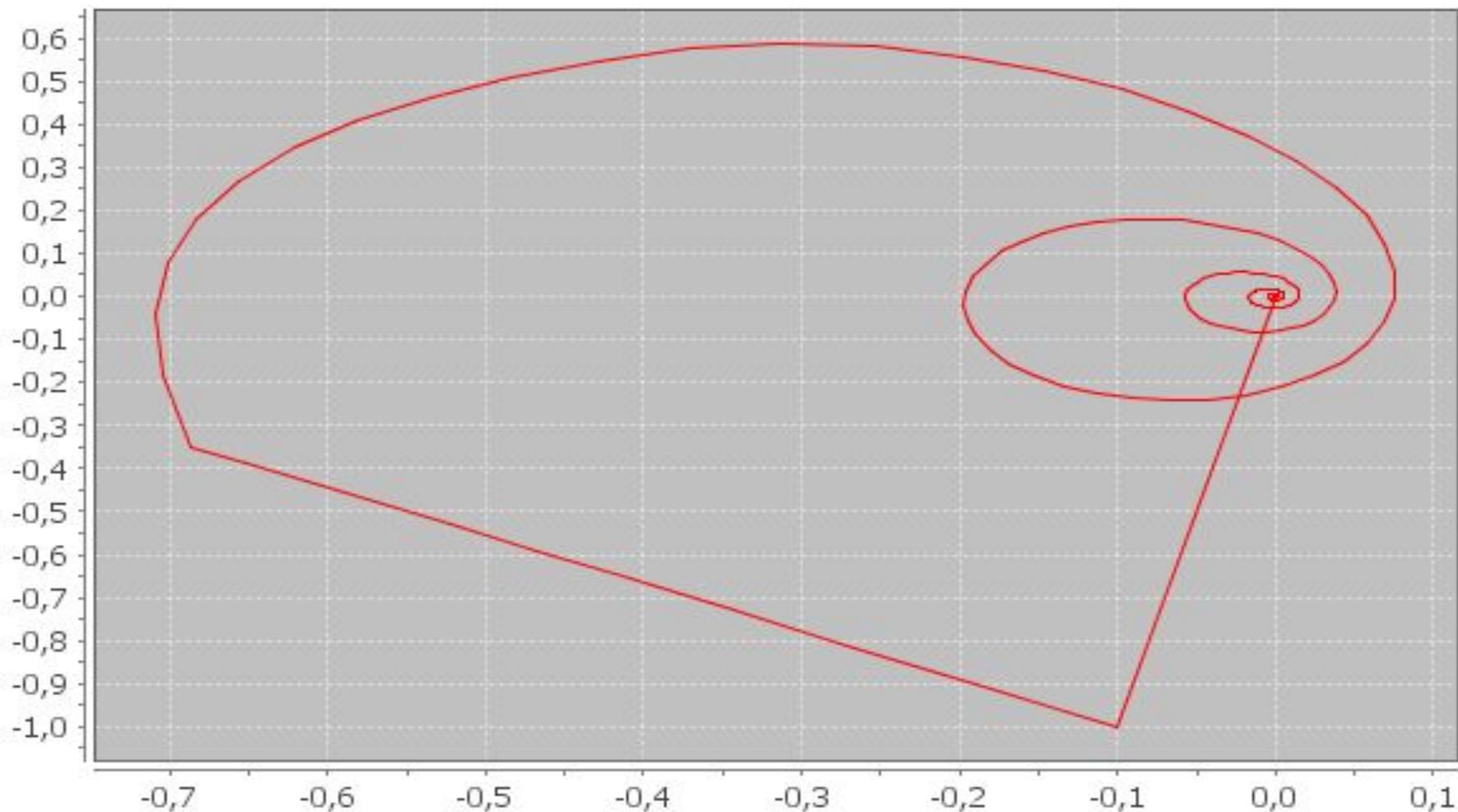


# ФАЗОВЫЙ ПОРТРЕТ

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



$y(x)$



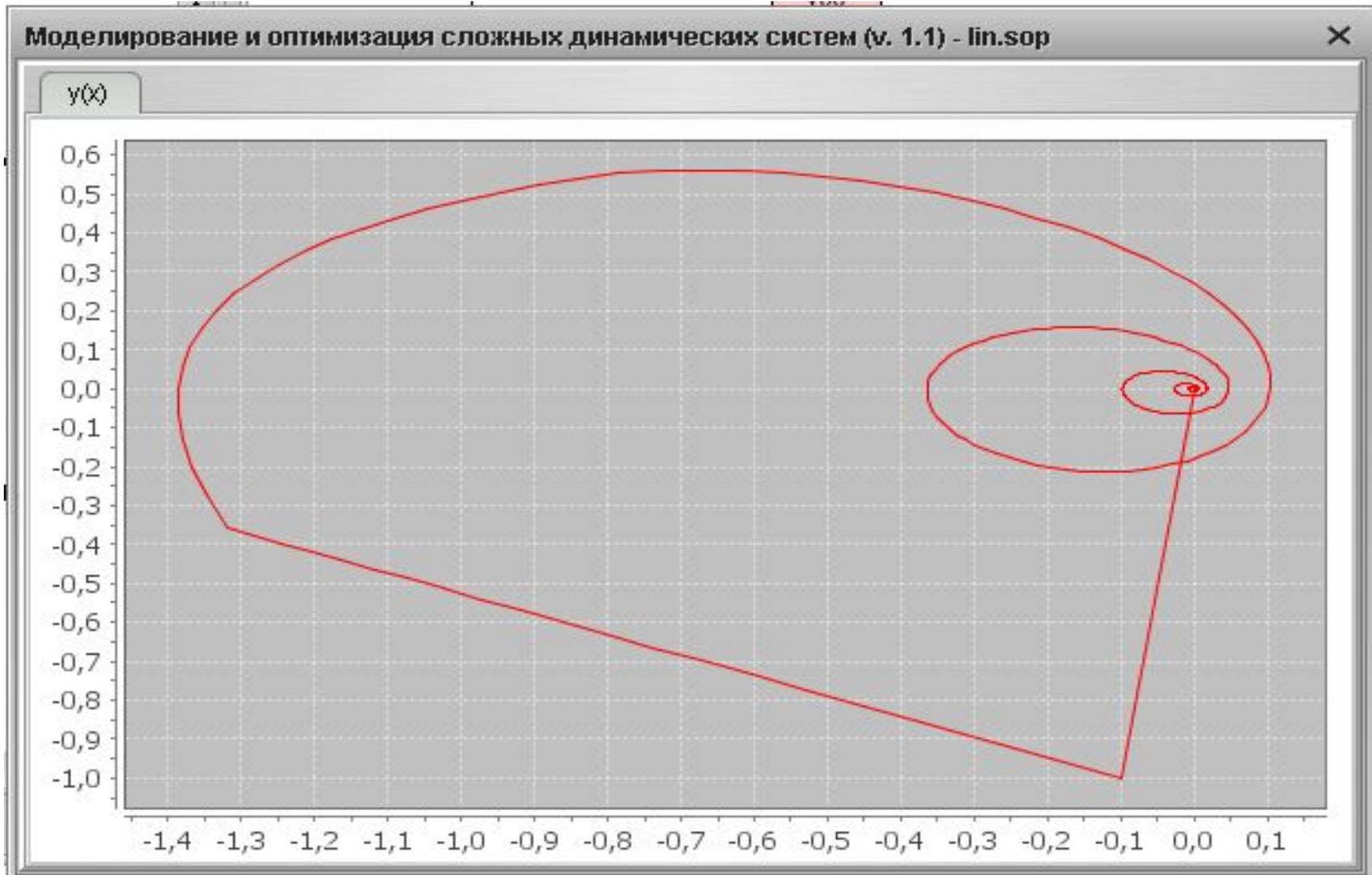
# ПО ВОЗМУЩЕНИЮ С ДРУГИМИ ПАРАМЕТРАМИ НАСТРОЙКИ

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



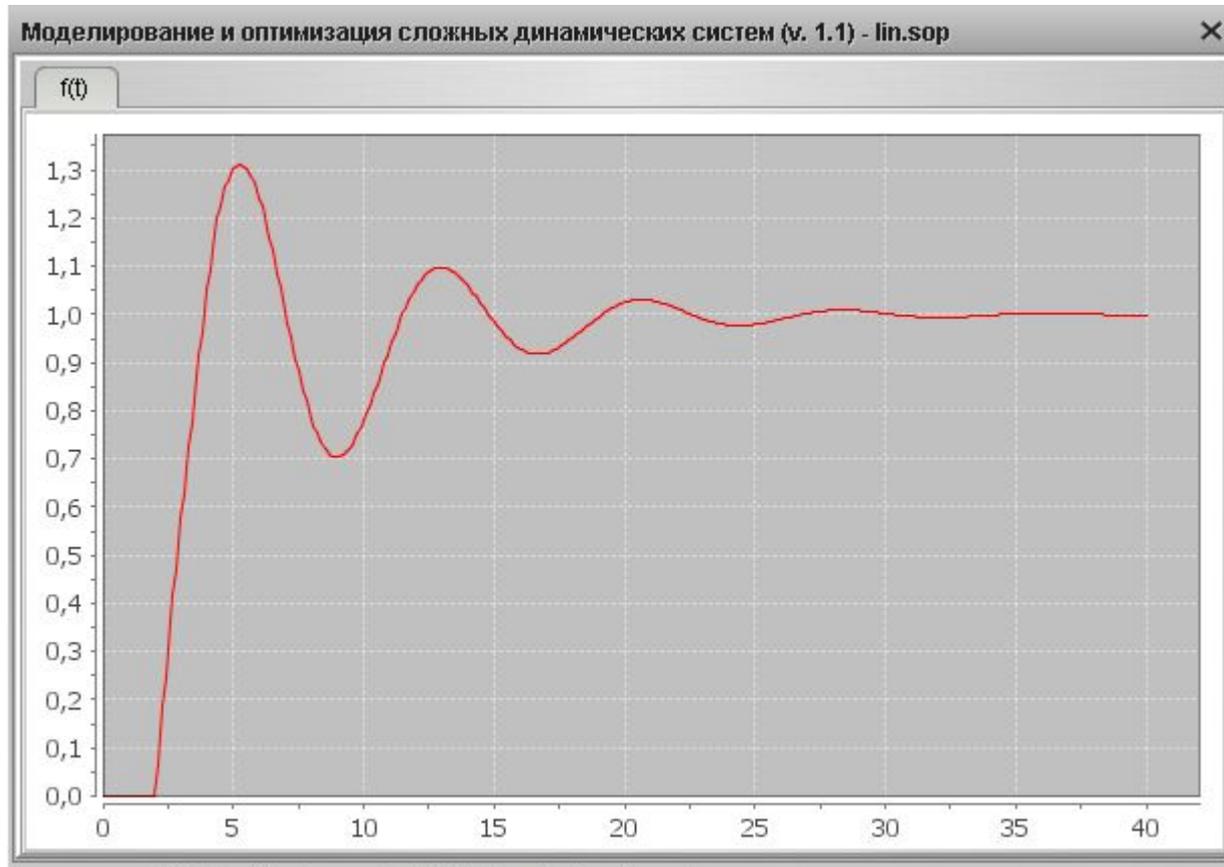
# ПО ВОЗМУЩЕНИЮ С ДРУГИМИ ПАРАМЕТРАМИ НАСТРОЙКИ

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



# ПО ЗАДАНИЮ С ДРУГИМИ ПАРАМЕТРАМИ НАСТРОЙКИ

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



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

