Аннотация

В данной работе разработан алгоритм идентификации объекта управления колебательным переходным процессом импульса.

Разработан и реализован алгоритм проектирования автоматической системы поддержания поддержания равновесия балансирующих систем.

Доказано, что график уравнения характера переходного процесса $W(p)=\frac{k}{T_1 T_2 p^2+(T_1+T_2)p+C}$ является колебательным. Визуализация программы проводилась в программе Proteus. В проекте приведены основные разделы охраны труда и экономики.