

....., « », ,
 . . , . . , ., « », ,
 . . , , « », ,

[1-2]

,
 .

$$U(t) = k_{\xi} \{ (t) + k_{\xi} \{ (t) + k_p \Delta p(t) + k_{\dot{p}} \Delta \dot{p}(t) \}. \quad (1)$$

: { (t) -
 ; Δp(t) -
 ; U(t) - ;

$k_{\xi}, k_{\xi}, k_p, k_{\dot{p}}$ -

[2]

$$I = \int_0^T [S_1^2 \{^2(t) + S_2^2 \{^2(t)] dt. \quad (2)$$

(1), , (2). [3]

Optimization Toolbox

MatLAB.

,
 .

(1), S_1 S_2

(2),

(1) k_{ξ} k_{ξ}

$$k_p \quad k_{\dot{p}} -$$

$$k_p,$$

$$k_{\dot{p}} \quad [3]$$

$$k_{\xi}^* \quad k_{\xi}^* .$$

(2)

$$k_p \quad k_{\xi} = k_{\xi}^*, \quad k_{\xi} = k_{\xi}^*,$$

$$k_{\dot{p}} = 0$$

$$k_p^*$$

(2)

$$k_p = k_p^*$$

$$k_p = k_p^*$$

$$k_p > k_p^*$$

(2)

$$k_{\dot{p}},$$

(1)

$$\Delta \dot{p}(t),$$

$$k_{\xi} = k_{\xi}^*, \quad k_{\xi} = k_{\xi}^*, \quad k_p = k_p^*$$

(2)

$$k_{\dot{p}} = 0.$$

1.

2.

3.

2013. - 2. - .44-46.

- 2012. 2. - .203-210.