

Киреев В.М., Киреев М.Г., Україна, Харків

ІДЕНТИФІКАЦІЯ ДИНАМІЧНИХ ПАРАМЕТРІВ І ЗБУДЖУВАЮЧОЇ СИЛИ ОБ'ЄКТА УПРАВЛІННЯ

У доповіді розглядаються два алгоритми визначення динамічних параметрів об'єкта управління і збуджуваної сили. Ідентифікація динамічних параметрів об'єкта управління здійснюється диференціальним та інтегральним методами. Визначення збуджуваної сили розглянуто для випадків, коли вона постійна або змінюється по поліноміальному або експоненціальному закону.

Киреев В.Н., Киреев Н.Г., Україна, Харьков

ИДЕНТИФИКАЦИЯ ДИНАМИЧЕСКИХ ПАРАМЕТРОВ И ВОЗМУЩАЮЩЕЙ СИЛЫ ОБЪЕКТА УПРАВЛЕНИЯ

•
В докладе рассматриваются два алгоритма определения динамических параметров объекта управления и возмущающей силы. Идентификация динамических параметров объекта управления осуществляется дифференциальным и интегральным методами. Определение возмущающей силы рассмотрено для случаев, когда она постоянна или изменяется по полиномиальному или экспоненциальному закону

Kireev V.N., Kireev N.G., Ukraine, Kharkiv

IDENTIFICATION OF DYNAMIC PARAMETERS AND DISTURBING FORCE OF CONTROL OBJECT

In report considers two algorithms of defining of dynamic parameters of the managed object and indignation force. The identity of the dynamic parameters of managed object can be realized due to differential and integral methods. Indignation force definition is considered in occasions it is constant or change with the consider of polynomic and exponential rules.