

*Завітовська Є.І., Шипуліна Л.В., Україна, Харків*

### **СИНТЕЗ МОДАЛЬНОГО РЕГУЛЯТОРА З ІНТЕГРАЛЬНИМ ЗВОРОТНІМ ЗВ'ЯЗКОМ ДЛЯ СИСТЕМИ КЕРУВАННЯ ПРИСКОРЕННЯМ РАКЕТИ**

У доповіді розглядається синтез модального регулятора із введенням додаткового інтегрального зв'язку для усунення статичної помилки. Закон керування будується по оцінці спостерігачем вектора стану системи з визначенням матриці коефіцієнтів зворотного зв'язку, що задовольняє заданому характеристичному рівнянню замкнутої системи.

*Завітовская Е.И., Шипулина Л.В., Украина, Харьков*

### **СИНТЕЗ МОДАЛЬНОГО РЕГУЛЯТОРА С ІНТЕГРАЛЬНОЮ ОБРАТНОЮ СВ'ЯЗЬЮ ДЛЯ СИСТЕМИ УПРАВЛЕННЯ УСКОРЕНИЕМ РАКЕТЫ**

В докладе рассматривается синтез модального регулятора с введением дополнительной интегральной связи для устранения статической ошибки. Закон управления строится по оценке наблюдателем вектора состояния системы с определением матрицы коэффициентов обратной связи, удовлетворяющей заданному характеристическому уравнению замкнутой системы.

*Zavictovskya E.I., Shipulina L.V., Ukraine, Kharkov*

### **SYNTHESES OF THE MODAL REGULATOR WITH INTEGRAL FEEDBACK FOR CONTROL SYSTEM BY ACCELERATION OF THE ROCKET**

In report syntheses of the modal regulator is considered with introduction additional integral connection for eliminating the steady-state error. The Law of control is built on estimation by observer of the vector of the state of the system with determination of the matrix ratio to feedback, satisfying given characteristic equation of the closed system.