действительными числами, но на практике они могут быть заданы приблизительно. Одним из способов задания является интервальный способ. С учетом этого задача может быть представлена следующим образом: минимизировать функцию

$$z = [c_1, \bar{c}_1]x_1 + \ldots + [\underline{c}_n, \bar{c}_n]x_n$$

от n вещественных переменных x_0, удовлетворяющих условию $x_0 \geqslant 0$ и m линейным ограничениям

$$\left.\begin{array}{l} a_{11}x_1 + \ldots + a_{1n}x_n \leq (=, \geq) [\underline{b}_1, \bar{b}_1] \\ \ldots\ldots\ldots\ldots\ldots \\ a_{m1}x_1 + \ldots + a_{mn}x_n \leq (=, \geq) [\underline{b}_m, \bar{b}_m] \end{array}\right|$$

О ПОВЫШЕНИИ ТОЧНОСТИ ОБСЕРВАЦИИ ОБЪЕКТОВ

П.Л.Милешко

Научный руководитель – доцент М.Д.Скубилин

Таганрогский государственный радиотехнический университет

Разработана, изготовлена и испытана система редукции навигационной информации, включающая аппаратную и программную реализацию и обеспечивающая определение координат объектов динамичностью до 5 м/с с точностью до 5 м при удалении от стационарного пункта до 500 км и с дискретностью по времени в I с.

АЛГОРИТМ ПРОГРАММНОЙ РЕАЛИЗАЦИИ ТОК-ОГРАНИЧЕНИЯ В ЭЛЕКТРОПРИВОДЕ С ПРЯМЫМ ЦИФРОВЫМ УПРАВЛЕНИЕМ

А.П.Масляницын

Научный руководитель – доцент А.В.Стариков

Самарский государственный технический университет

Рассматривается вопрос динамического ограничения тока якоря исполнительного двигателя в следящем приводе постоянного тока, построенном по идеологии многоконтурных систем с одной измеряемой координатой по положению. Структурная схема системы содержит два замкнутых по положению контура. Внутренний с регулятором ПД-типа обеспечивает статизм и компенсацию большой