

Чуб Е.Г. (Ростов-на-Дону, Россия) Синтез стохастического управляемого информационно – измерительного комплекса.

Для гиросtabilизатора информационно – измерительного комплекса на возмущенном основании [1] требуется определить текущую вектор-функцию управляющих моментов, обеспечивающую минимальное отклонение трехгранника гироскопической системы координат относительно астрономической системы координат при минимальных затратах на формирование управляющего вектора. Отличительная особенность полученного решения – это аналитическая форма вектора управления ориентацией гиросtabilизатора информационно – измерительного комплекса, которая явно зависит от всех ее угловых параметров. При этом вычислительные затраты на синтез вектора управления определяются в основном затратами на интегрирование системы уравнений, которое может быть легко осуществлено вычислителями информационно – измерительного комплекса [2].

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. *Клодина Т.В., Погорелов В.А., Чуб Е.Г.* Инерциальные информационно - измерительные комплексы. Некорректируемая гиросtabilизируемая платформа - Berlin. Изд-во LAP LAMBERT Academic Publishing GmbH Co. KG, 2012, 116 p.
2. *Соколов С.В., Погорелов В.А., Чуб Е.Г., Митькин А.С.,* Синтез субоптимального стохастического управления пространственной ориентацией гиросtabilизированной платформы // Оборонная техника 2015 № 11-12, с. 42-48.