

## РЕФЕРАТ

Дипломна робота містить 131 сторінок, 55 рисунків, 6 листів графічної частини та 1 додаток.

Ціллю даної магістерської роботи є розробка електромеханічної системи стабілізації положення зворотного маятника.

У роботі проведено огляд існуючих алгоритмів стабілізації положення зворотного маятника та синтез нових систем керування.

Поведено дослідження сучасних підходів до вирішення задачі керування зворотним маятником, виконано моделювання електромеханічної системи.

В роботі розглянуті питання проектування системи стабілізації положення зворотного маятника

ЗВОРОТНИЙ МАЯТНИК, СИСТЕМА КЕРУВАННЯ, ЕЛЕКТРОПРИВОД, LQ-РЕГУЛЯТОР, НЕЧІТКА ЛОГІКА, ІЄРАРХІЧНИЙ НЕЧІТКИЙ КОНТРОЛЕР.

				141.3226.001.МД			
		№ докум.	Підпис				
Розроб.	Божок О. В.			Електромеханічна система стабілізації положення зворотного маятника  Реферат	Літ.	Арк.	Акрушів
Перевір.	Красношапка Н. Д.					4	
Реценз.							
Н. Контр.							
Затверд.	Пересада С.М						КПІ, ФЕА, гр.ЕП-71мп