



# СВИДЕТЕЛЬСТВО

о государственной регистрации программы для ЭВМ

№ 2018615132

**Программа имитационного моделирования системы  
нелинейного робастного управления для неаффинного  
нестационарного динамического объекта с запаздыванием**

Правообладатель: *Федеральное государственное бюджетное  
образовательное учреждение высшего образования  
«Тихоокеанский государственный университет» (RU)*

Авторы: *Шеленок Евгений Анатольевич (RU),  
Жердева Татьяна Андреевна (RU)*

Заявка № 2018612223

Дата поступления 12 марта 2018 г.

Дата государственной регистрации

в Реестре программ для ЭВМ 26 апреля 2018 г.

*Руководитель Федеральной службы  
по интеллектуальной собственности*

*Г.П. Ивлиев*





## РЕФЕРАТ

Программа: Программа имитационного моделирования системы нелинейного робастного управления для неаффинного нестационарного динамического объекта с запаздыванием

Аннотация: Программа предназначена для проведения вычислительных экспериментов с целью исследования процесса функционирования системы нелинейного робастного управления неаффинными нестационарными динамическими объектами с запаздыванием по состоянию, работающими в условиях параметрической неопределенности, и может быть использована при практической реализации систем управления указанного класса. Программа обеспечивает выполнение следующих функций:

- ввод параметров объекта управления;
- ввод параметров адаптивно-периодического контура управления;
- задание вида внешних возмущающих воздействий;
- вывод динамических характеристик системы управления.

Язык: Matlab

Объем

программы: 93 Кбайт