

**МІНІСТЕРСТВО ОСВІТИ І НАУКИ УКРАЇНИ**  
**НАЦІОНАЛЬНИЙ ТЕХНІЧНИЙ УНІВЕРСИТЕТ**  
**«ХАРКІВСЬКИЙ ПОЛІТЕХНІЧНИЙ ІНСТИТУТ»**

Кафедра **Автоматизовані електромеханічні системи**  
Спеціальність **141 - Електроенергетика, електротехніка і електромеханіка**

Освітня програма **Електропривод, мехатроніка та робототехніка**

Форма навчання **денна**

Навчальна дисципліна **Спеціальний курс теорії автоматичного керування**

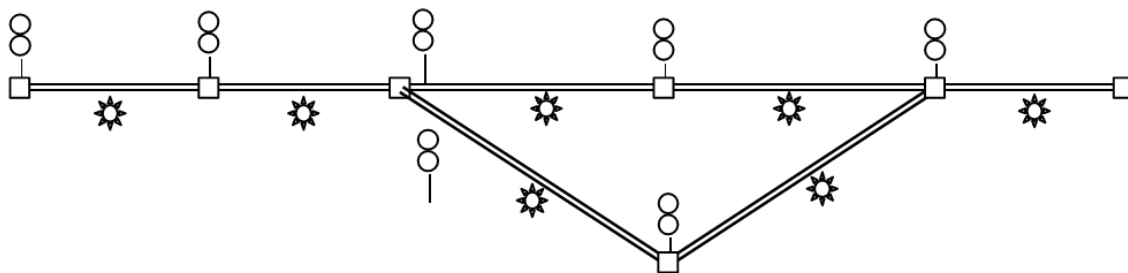
Семестр **3 (11)**

**КОМПЛЕКС ЗАДАЧ ПОТОЧНОГО ТА ПІДСУМКОВОМУ КОНТРОЛЮ**

**Розрахункове завдання № 1**

Побудова та аналіз мережі Петрі.

1. Побудувати модель безпечного руху на ділянці залізниці, що представлена на схемі. Рух односторонній. Дорога складається з перегонів зі світлофорами (!) та датчиками зайнятості (\*).



2. Побудувати модель ліфта для чотириповерхового будинку. Кнопки виклику знаходяться на кожному поверсі

**Розрахункове завдання № 2**

Синтез робастного регулятора.

Виконати синтез робастного регулятора для системи ТП-Д за умови, що момент інерції змінюється у 2 та 3 рази порівняно з вихідним (каталожним).