

Доклад «Управление движением мехатронных систем» (А. В. Ленский, Ю. Г. Мартыненко, А. М. Формальский)

20 февраля 2006 г. на семинаре «Прикладные задачи системного анализа» под руководством академика [А. Б. Куржанского](#) профессора А. В. Ленский, Ю. Г. Мартыненко и А. М. Формальский (Институт механики МГУ) представили доклад «**Управление движением мехатронных систем**».

После изложения теоретической части доклада аудитории был продемонстрирован маятник, приводимый в движение вращающим моментом груза. Управление маятником осуществляется при помощи компьютерной программы, которая позволяет стабилизировать маятник в верхнем неустойчивом положении, быстро остановить свободные колебания в нижнем положении, а также выполнять другие «упражнения» с маятником.



Юрий Григорьевич Мартыненко.



Александр Моисеевич Формальский.



Маятник стабилизирован в верхнем положении.

Source URL: <http://sa.cs.msu.su/events/20060220>