

## БЕЗПЕРЕРВНИЙ ТРАКТ КЕРУВАННЯ КАНАЛУ ГОРИЗОНТАЛЬНОГО НАВЕДЕННЯ СО

Тракт управління каналу горизонтального наведення (ГН) включає у себе чотири основних складових. Перша складова формується на основі сигналів гіротахметра і з пульта управління, які підсумовуються, а потім надходять на інтегратор. Друга і третя складові формуються на основі сумарного сигналу гіротахметра і сигналу зворотного зв'язку по струму з використанням фільтрів високих частот і смугового фільтра відповідно. Четверта складова визначається сигналом зворотного зв'язку по струму, в її формуванні беруть участь фільтри високих і низьких частот. За кожною складовою введені обмеження, відповідні обмеженням реальних сигналів ( $\pm 10$  В).

Для забезпечення можливості підвищення якості процесів управління передбачені коефіцієнти налаштування КУГН; ГТ; ДТ.

Модель тракту управління була розроблена в безперервному і дискретному вигляді. Перехід від безперервної до дискретної форми подання передавальних функцій був виконаний за допомогою Z-перетворення. Правильність переходу перевірялася шляхом порівняння логарифмічних амплітудно-частотних характеристик безперервного і дискретного варіантів.

Обчислювальна схема безперервного каналу горизонтального наведення блоку управління стабілізатором з відповідними передавальними функціями представлені на рис.1, 2.

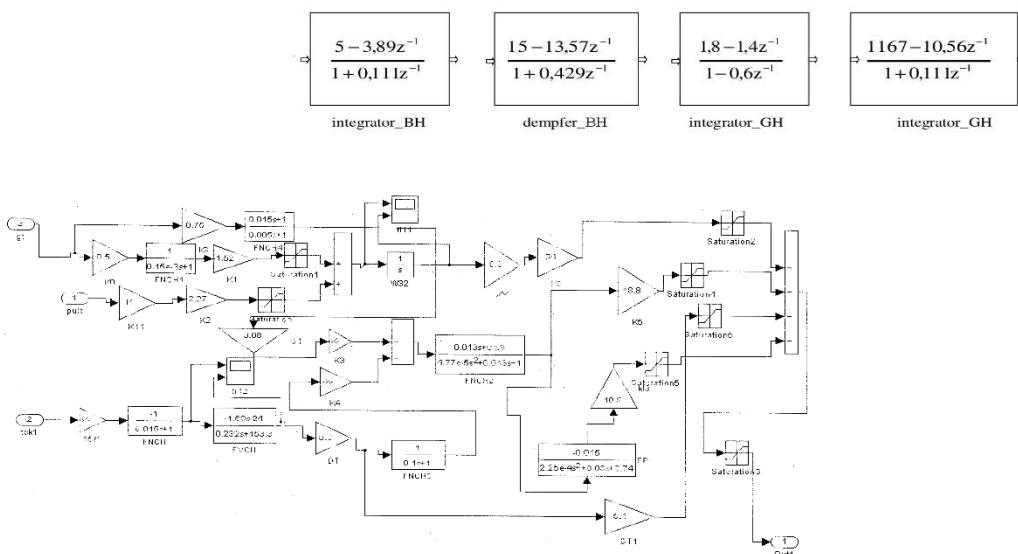


Рис. 1. Обчислювальна схема безперервного каналу ГН блоку управління стабілізатора

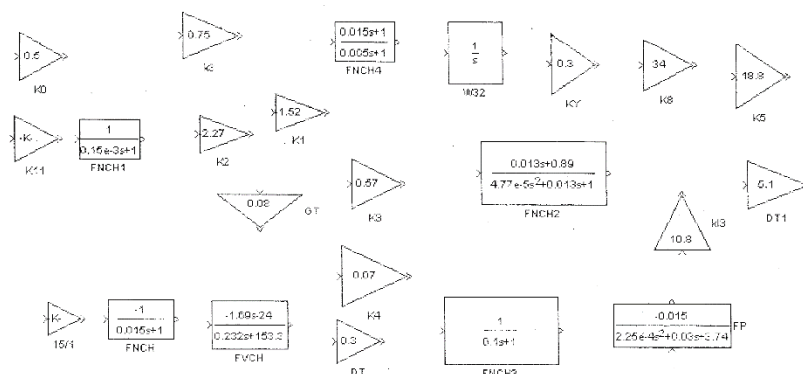


Рис.2. Передатні функції до рис.1.