

Система коррекции нестационарного динамического объекта относится к области синтеза систем автоматического управления техническими, технологическими процессами и объектами. Система состоит из звена масштабирования, звеньев последовательной коррекции и обратной связи. Отличие заключается в том, что звено последовательной коррекции реализует рекуррентную процедуру суммирования предыдущего значения, которое фиксируется элементом памяти промежуточного сигнала, с его приростом. Прирост вычисляется по помощи дифференциального усилителя с коэффициентом, равным шагу дискретизации, на вход которого подана разность предыдущего значения промежуточного сигнала и текущего значения сигнала звена последовательной коррекции, умноженная на коэффициент передающей функции. С помощью системы при решении задачи коррекции динамических систем обеспечивается их быстродействие, устойчивость и точность.