

Система керування, до складу якої входить об'єкт керування, що складається з « n » послідовно з'єднаних інерційних ланок, моделі об'єкта керування, два суматори, перший із яких входом, що підсумовує, підключений до виходу моделі об'єкта керування, а входом, що віднімає, - до виходу об'єкта керування, зворотну модель, релейний елемент, два підсилювачі, яка **відрізняється** тим, що додатково введені « $n+1$ » квадраторів, інтегратор і блок перемножування, при цьому на вхід, що підсумовує, першого підсилювача надходить сигнал завдання, а « n » його входів, що віднімають, з'єднані з відповідними « n » виходами об'єкта керування, вхід якого підключений до виходу першого підсилювача, що також з'єднаний із першим входом другого суматора, другий вхід якого підключений до виходу інтегратора, вхід якого з'єднаний із виходом блока перемножування, входи якого підключені до виходу релейного елемента і виходу другого підсилювача, « $n+1$ » входів, що підсумовують, якого з'єднані з відповідними виходами « $n+1$ » квадраторів, входи яких підключені відповідно до « n » виходів зворотної моделі і до виходу першого суматора, що також з'єднаний із входом релейного елемента і входом зворотної моделі об'єкта керування, а вихід другого суматора підключений до входу об'єкта керування.