

665.9

....., « », ,  
....., .. « », ,

- 64

( , ) - ( . , )

, , .

Re( ) Jm( ) .

= 2 f

( ) ( )

, ) ( )

, )

( )

, , , .

W<sub>x</sub>(p) W<sub>y</sub>(p) (

, G .

, , .

( ) ( ),

. 1.

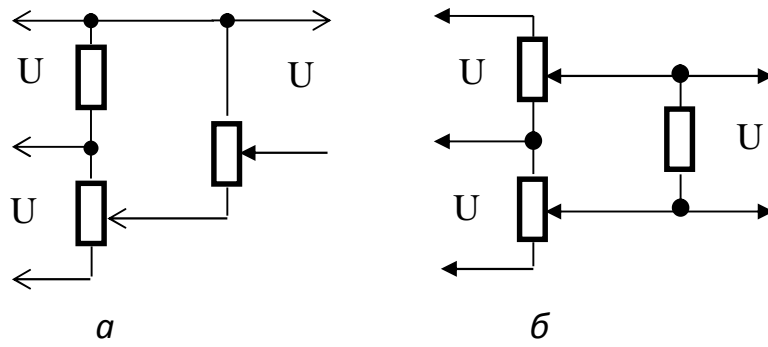


Рис. 1 – Контур підсумовування сигналів від датчика кута і швидкості:  
 а – стабілізатора гармати; б – стабілізатора башти

, ( )  
 ,  
 ,  
 ,  
 ,  
 ,  
 « »,  
 ,  
 ,  
 ,  
 « »,  
 ,  
 « »,

$K$  ,  $K$  ,  $= K / (K)$ .  
 « »,

« »,

– 64 ,

70 / , 2–3  
 , 3°.