ЗАДАЧИ УПРАВЛЕНИЯ

По **ДОТУ** возможно постановка
всего 2-х задач

1 задача **УПРАВЛЕНИЯ**

Мы
ХОТИМ
управлять
объектом
сами

2 задача **САМОУПРАВЛЕНИЯ**

Мы **НЕ ХОТИМ**
управлять объектом сами
Мы **ХОТИМ**
чтобы объект самоуправлялся
без нашего вмешательства
но в нужном **НАМ** режиме

ТРИ ВЕКТОРА УПРАВЛЕНИЯ

Для обеих задач нужны 3 набора информации

ВЕКТОР ЦЕЛЕЙ УПРАВЛЕНИЯ — **ВЕКТОР СОСТОЯНИЯ** (текущего) = **ВЕКТОР ОШИБКИ** УПРАВЛЕНИЯ

что должно быть
достигнуто при
идеальном управлении

что реально имеем
на данный
момент времени

отклонение
реального процесса
от идеального

№ п/п	ЧАСТНАЯ ЦЕЛЬ и её параметры
1	ЧАСТНАЯ ЦЕЛЬ “X”
2	ЧАСТНАЯ ЦЕЛЬ “Y”
3	ЧАСТНАЯ ЦЕЛЬ “Z”
⋮	
N	ЧАСТНАЯ ЦЕЛЬ “α”

№ п/п	СОСТОЯНИЕ ЧАСТНОЙ ЦЕЛИ
1	
2	
3	
⋮	
N	

№ п/п	
1	
2	
3	
⋮	
N	

КОНЦЕПЦИЯ УПРАВЛЕНИЯ

ИНФОРМАЦИОННЫЙ ПОТОК
(информационное воздействие)

КАК сделать?

ВЕКТОР ЦЕЛЕЙ УПРАВЛЕНИЯ

1
2
3
•
•
•
N

ВЕКТОР СОСТОЯНИЯ (текущего)

1
2
3
•
•
•
N

=

ВЕКТОР ОШИБКИ УПРАВЛЕНИЯ

0