

# **ОБ ОДНОЙ ЗАДАЧЕ СТАБИЛИЗАЦИИ КОСМИЧЕСКОГО АППАРАТА С ВЯЗКОУПРУГИМИ ЭЛЕМЕНТАМИ В УСЛОВИЯХ НЕОПРЕДЕЛЕННОСТИ**

*B. B. Стрыгин, M. C. Ефремов, A. E. Поляков, C. A. Просин*

В работе предложен алгоритм стабилизации углового положения космического аппарата с упругими динамическими элементами, не жестко закрепленными на центральном теле, при помощи релейной обратной связи с неопределенным запаздыванием. Предполагалось, что упругие элементы обладают диссипативными свойствами и управление осуществляется в условиях неопределенности. Проводилось численное моделирование, показывающее точность управления.