

ESERCIZIO

Si consideri il sistema di controllo mostrato in Fig. 1,

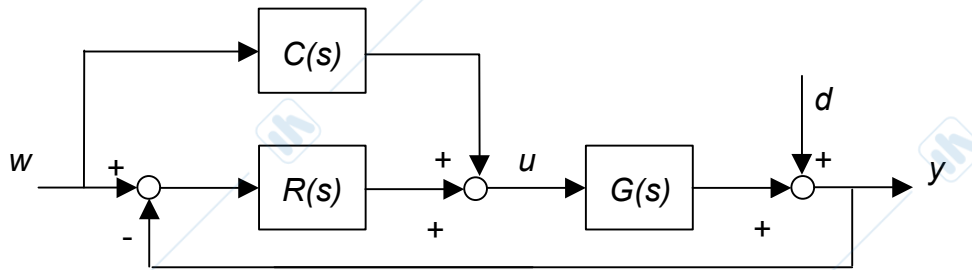
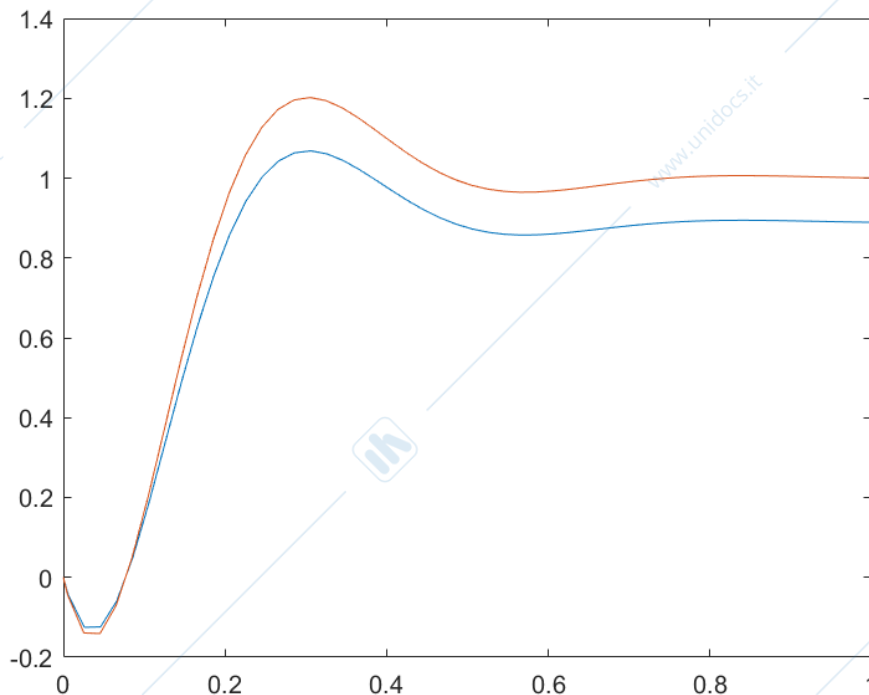


Fig. 1

dove $G(s) = \frac{40(1 - 0.05s)}{(1 + s)(1 + 0.05s)}$ e $R(s) = 0.2$

- 1) Si discuta la possibilità di progettare un compensatore in feedforward $C(s)$ “ideale”, tale cioè da garantire una funzione di trasferimento unitaria tra w e y .
- 2) Progettare $C(s)$ come compensatore statico, mettendo in evidenza i vantaggi che derivano da questa soluzione rispetto a quella puramente in anello chiuso, cioè in assenza di $C(s)$.



risposta y (blu=senza comp, rosso=con comp)