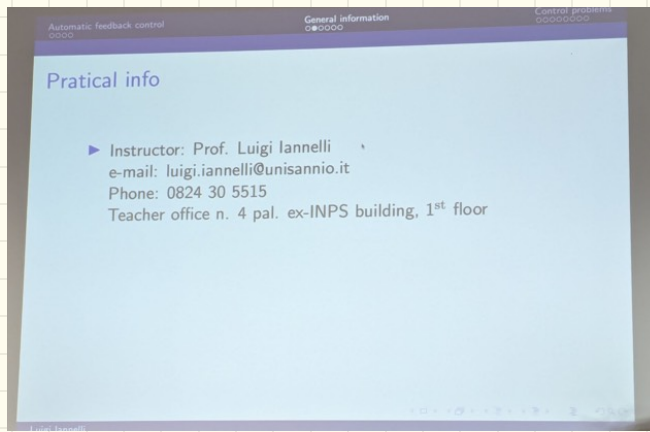
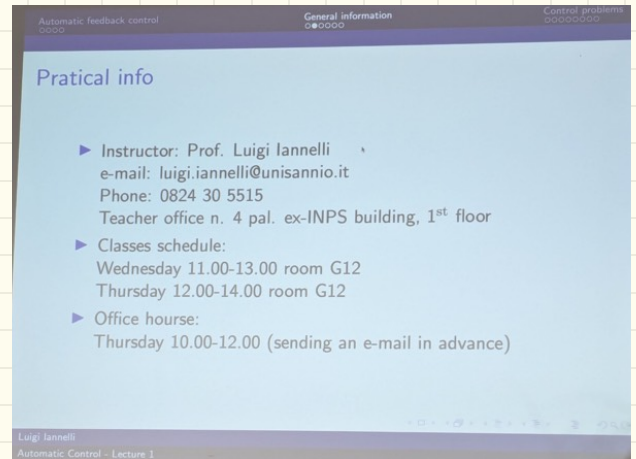


CONTATTI

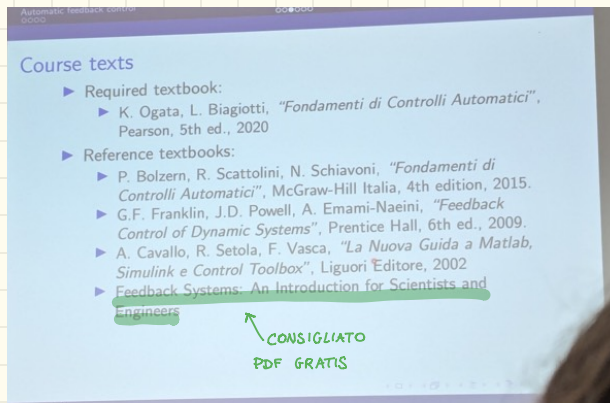


RICEVIMENTO

Prima E-MAIL



LIBRI CONSIGLIATI



SLIDES

Pubblicate su Handly

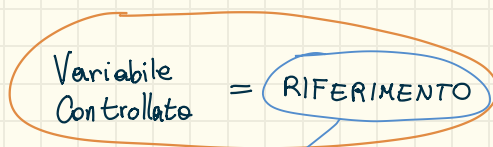
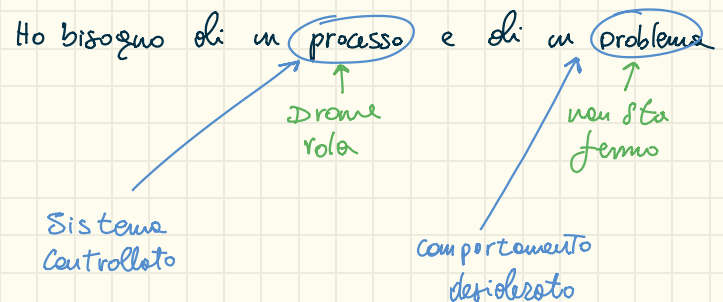
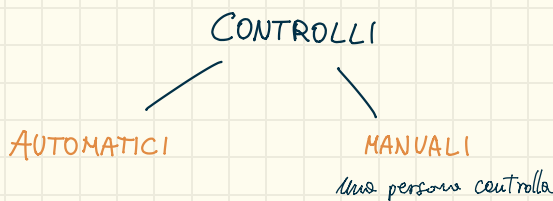
→ oppure MISO

Affinché si possa controllare un sistema, questo deve essere MIMO. Se avessimo un solo ingresso non potremmo scegliere il comportamento.

APP: Experience controls

PROBLEMI DI CONTROLLO

L'obiettivo è implementare qualcosa che funzioni come noi vogliamo

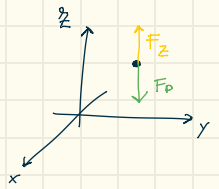


Se $S_R = COST \rightarrow$ SET POINT

ES Drone ad la costante Controllata $\rightarrow V_H$
Riferim $\rightarrow 0$

Variabile di interesse = V. controllata $\rightarrow v_z(t)$

viene controllata dalle
Var di Controllo $\rightarrow v_z^{\text{Riferimento}}(t) = 0 \quad \forall t$



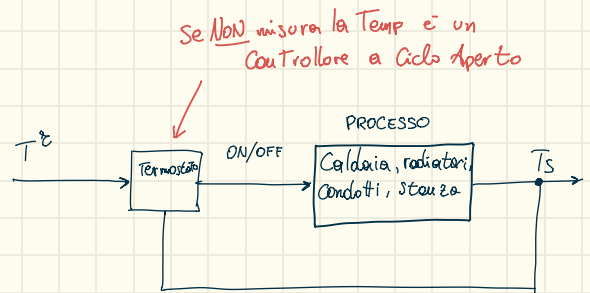
* Non agiamo sulla velocità
ma sulla forza

DISTURBI

Influenza il sys ma
NON possono essere
controllati

ES Temp Nella Stanza

- $T^r(t) = 18^\circ\text{C} \quad \forall t$ \leftarrow Valore di riferimento
- $T(t)$ \leftarrow Tstanza, V. Controllata
- $P(t) = \{0, 2\text{KW}\}$ \leftarrow Manipolabile



* IMPO

