

$$F = U - F_a$$

$$m \cdot a = U - b \cdot v$$

Varia nel Tempo $\Rightarrow v = \frac{U}{b}$

← Ingresso (conosciuto)
← Non Conosciuta

* A che serve il guadagno proporzionale?

Maggiore è K più il sistema è veloce

Il Termine Integrale riduce l'errore a zero

1. Discretizziamo

$$m \cdot a = U - b \cdot v$$

derivata discreta

$$m \frac{v(k+1) - v(k)}{h} = U(k) - b \cdot v(k)$$

← Ci basta isolare $v(k+1)$ per ottenere l'andamento della velocità

* Fine Assezzo

* Funzione FeedBack

* Simulink