Precisione statica

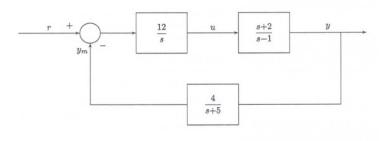
Esercizio 1.

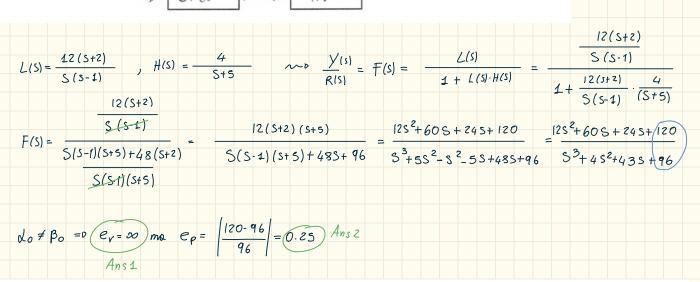
Si consideri il sistema di controllo a ciclo chiuso schematizzato nella figura seguente e se ne calcoli l'errore di posizione

e di velocità.

Si ricorda che $e_p \stackrel{\triangle}{=} |r-y|$ quando r=1(t) e $e_v \stackrel{\triangle}{=} |r-y|$ quando $r=t\cdot 1(t)$.





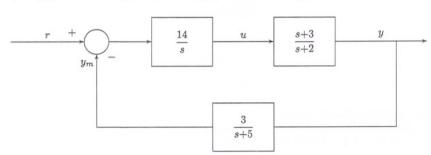


Esercizio 1

Si consideri il sistema di controllo a ciclo chiuso schematizzato nella figura seguente e se ne calcoli l'errore di posizione e di velocità.

Si ricorda che $e_p \stackrel{\triangle}{=} |r-y|$ quando r=1(t) e $e_v \stackrel{\triangle}{=} |r-y|$ quando $r=t\cdot 1(t)$.





$$F(S) = \frac{14 S^{2} + 70 S + 42 S + 210}{S^{3} + 75^{2} + 52 S + 126} \qquad d_{0} \neq \beta_{0} = 0 \quad e_{\rho} = \frac{\beta_{0} - \lambda_{0}}{\lambda_{0}} = \frac{210 - 126}{126} = 0.67 \quad A_{NS}1$$

$$F(S) = \frac{N_{L}(S) \cdot D_{H}(S)}{D_{L}(S) \cdot D_{H}(S) + N_{H}(S) \cdot N_{L}(S)} = \frac{1/4(S+3)(S+5)}{S(S+2)(S+5) + 3 \cdot 1/4(S+3)}$$

$$F(S) = \frac{14(S+3)(S+5)}{S(S+2)(S+5) + 3.14(S+3)} = \frac{14S^2 + 40S + 42S + 210}{S^3 + 10S^2 + 2S^2 + 10S^4 + 42S + 126}$$

$$\frac{14(S+3)(S+5) + 3.14(S+3)}{S^3 + 10S^2 + 2S^2 + 10S^4 + 42S + 126}$$

