

$$F = U - F_a$$

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

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

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

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

\* Fine Assezzo

\* Funzione FeedBack

\* Simulink