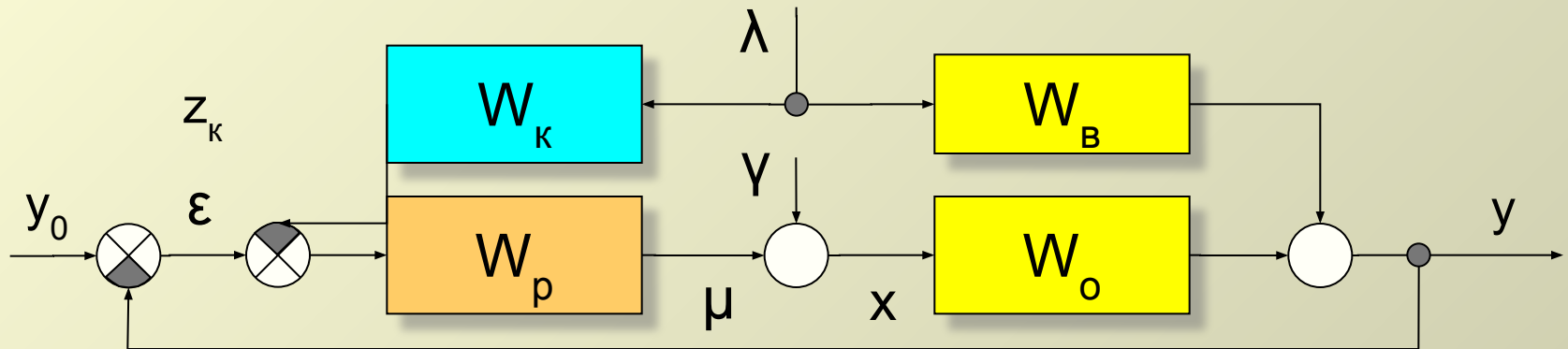




Общие представления об инвариантности АСР



$$y(p) = \frac{1}{1 + W_p \cdot W_o} p \left[\underbrace{(W_B - W_k \cdot W_p \cdot W_o)}_{\text{Condition for invariance}} \cdot \lambda(\cdot) + W_o \cdot \gamma(\cdot) \right]$$

Условие
инвариантности y к λ :

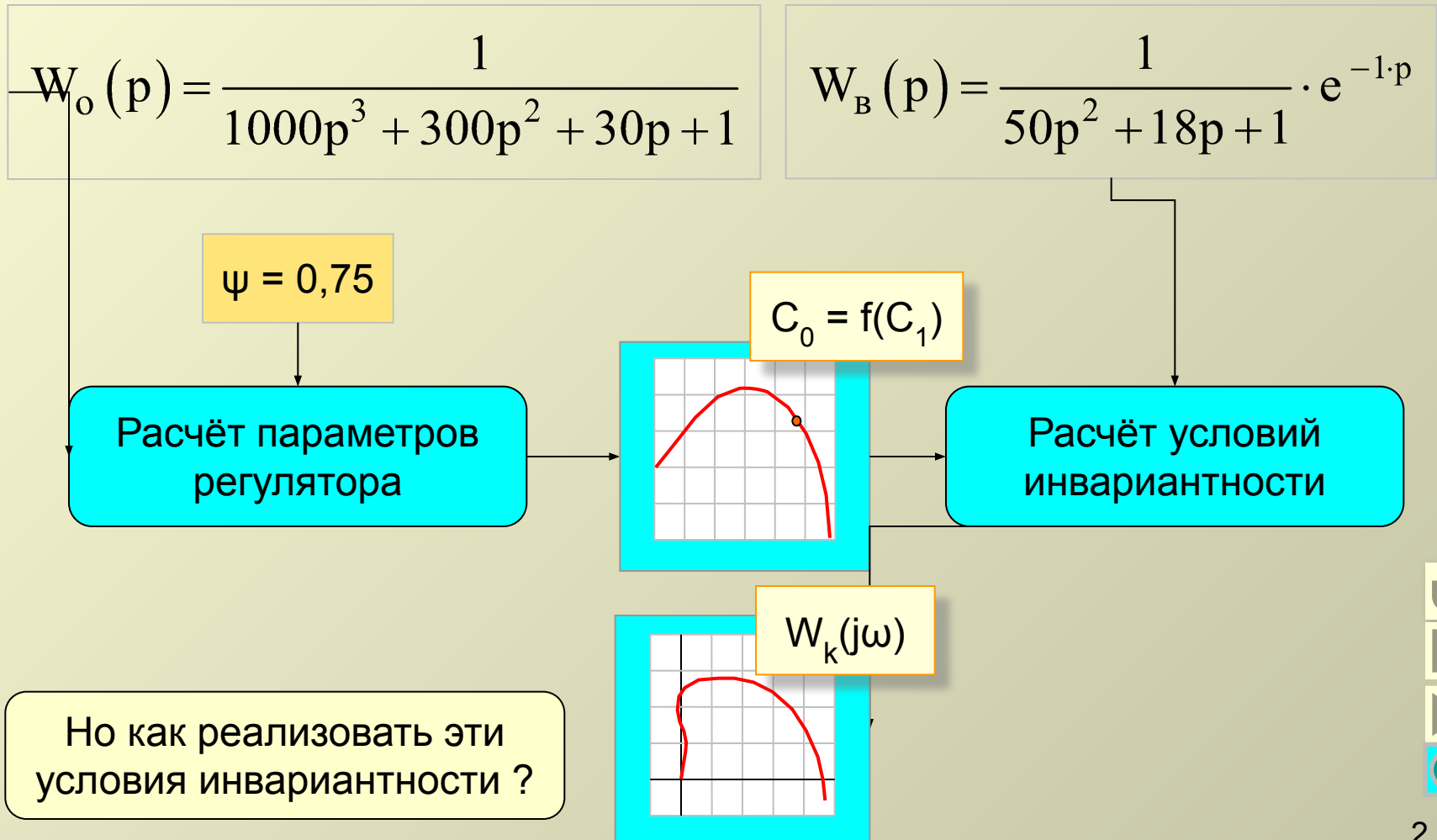
$$= 0$$

$$W_k(p) = \frac{W_B(p)}{W_p(p) \cdot W_o(p)}$$

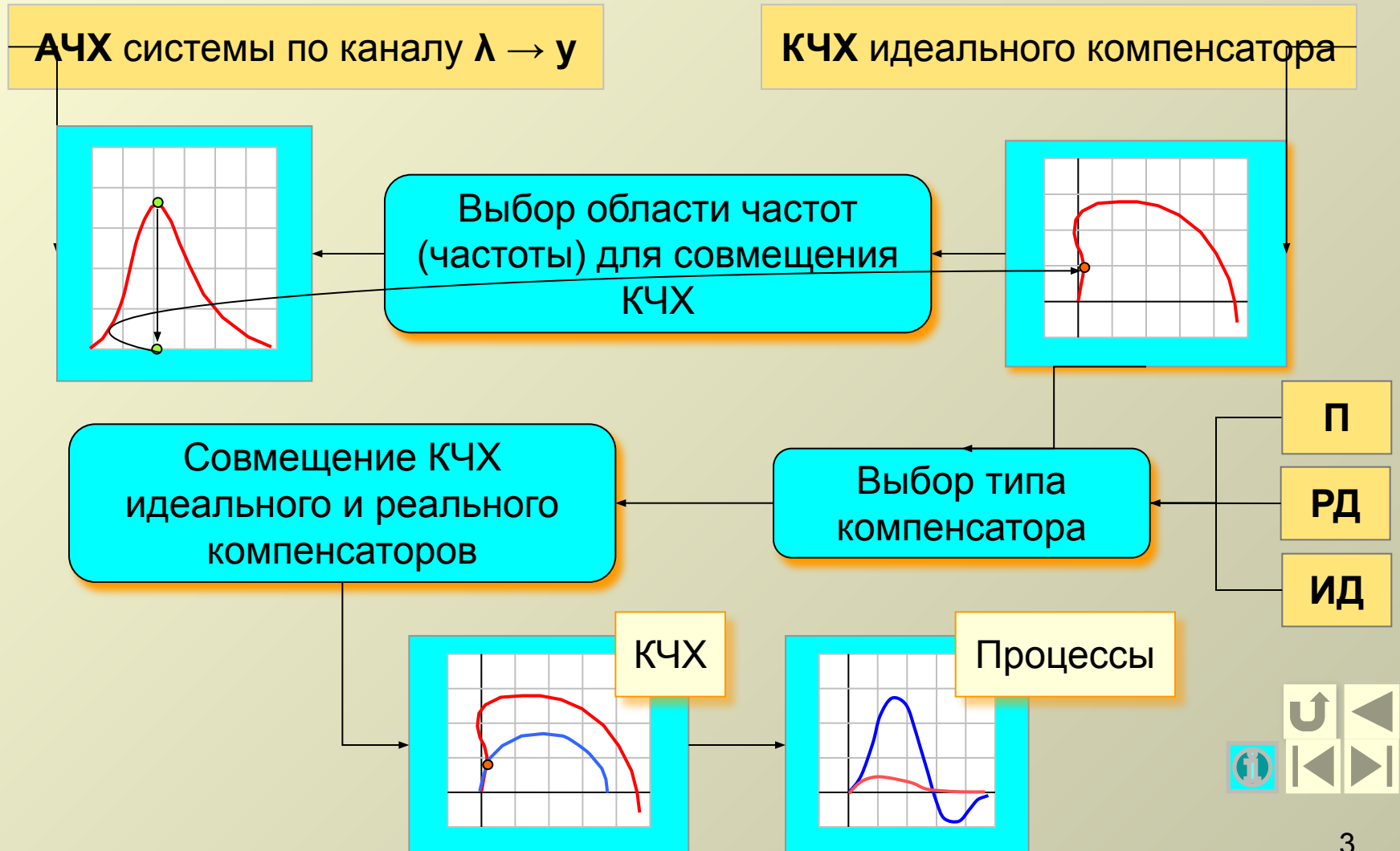
Итак, **под инвариантностью** системы по отношению к некоторому возмущению (здесь к λ) понимается **независимость управляемой переменной y от этого возмущения**



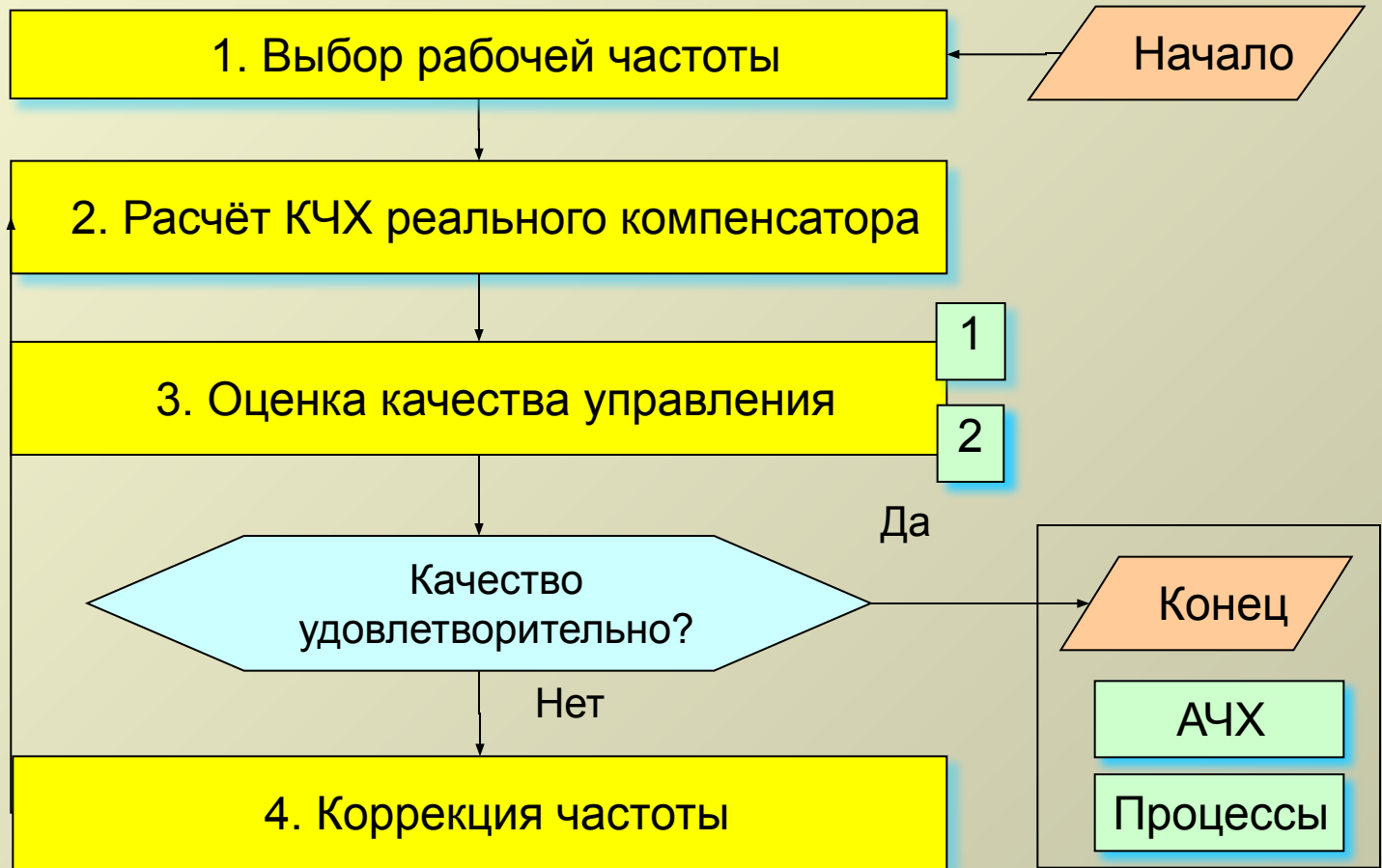
Пример расчёта идеального компенсатора



Реализация условий инвариантности



Общий алгоритм настройки компенсатора





КОНЕЦ ТЕМЫ 5.11

