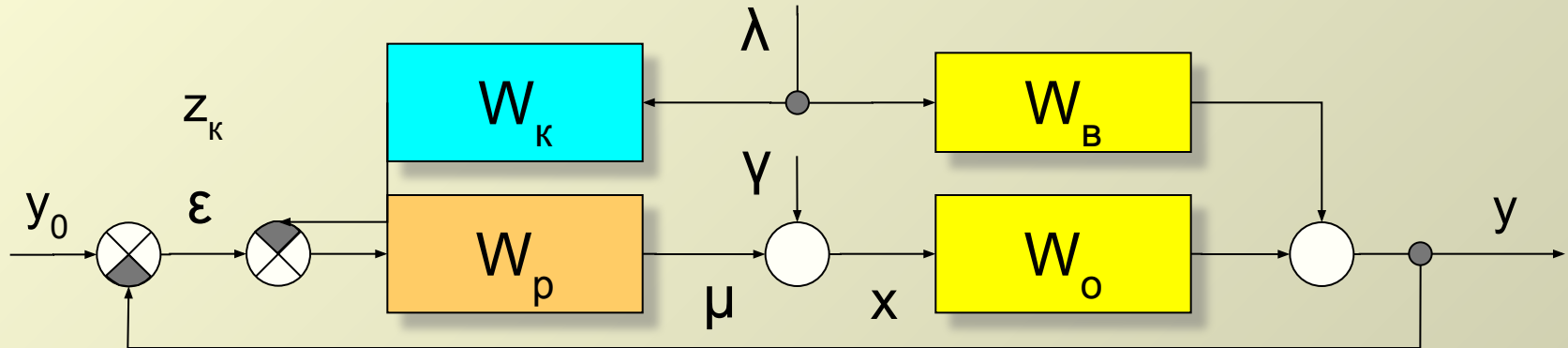




Общие представления об инвариантности АСР



$$y(p) = \frac{1}{1 + W_p \cdot W_o} p \left[\underbrace{(W_B - W_K \cdot W_p \cdot W_o)}_{\text{Условие инвариантности}} \cdot \lambda() + W_o \cdot \gamma() \right]$$

Условие инвариантности

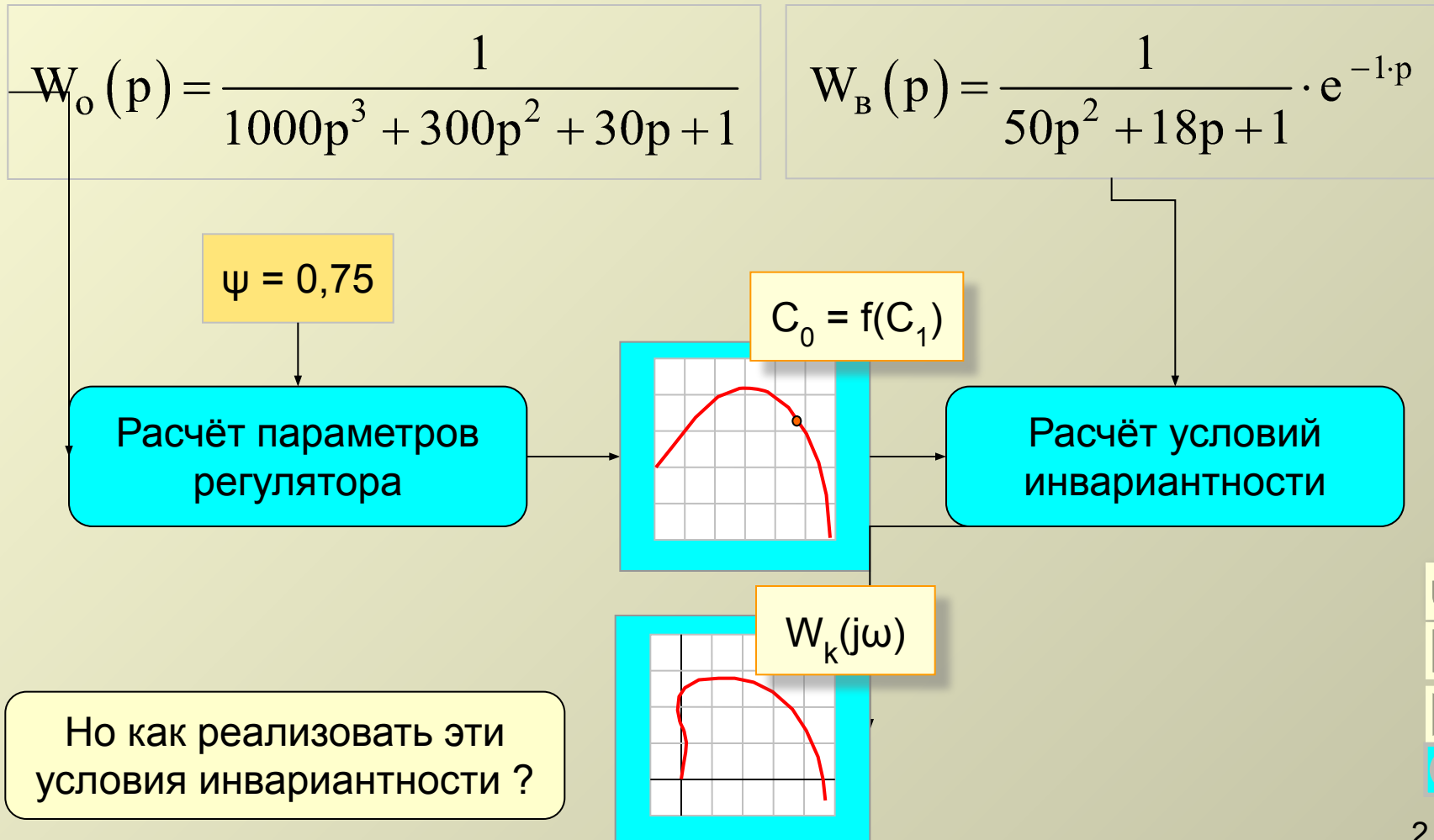
y к λ : $= 0$

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

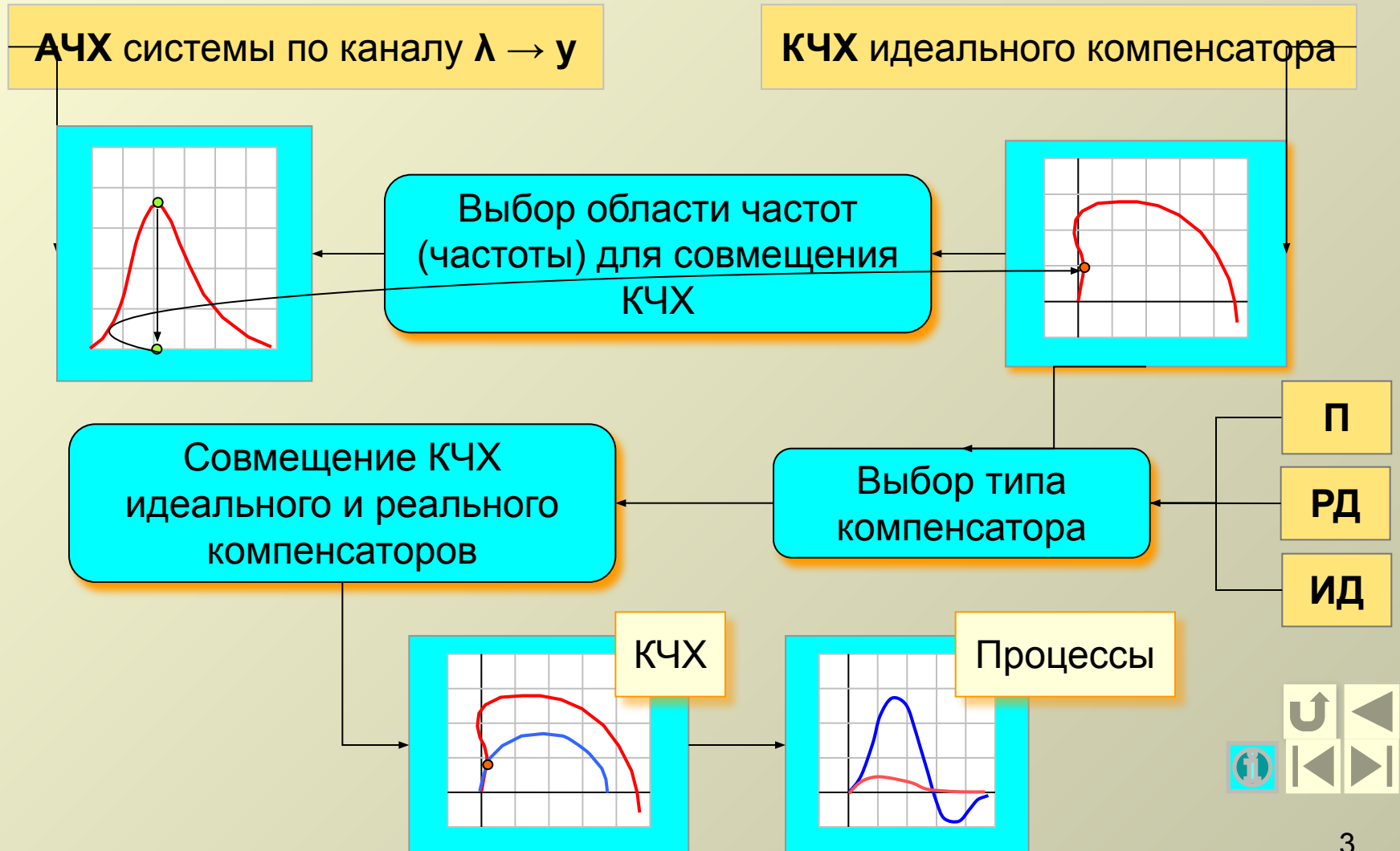
Итак, **под инвариантностью** системы по отношению к некоторому возмущению (здесь к λ) понимается **независимость управляемой переменной y от этого возмущения**



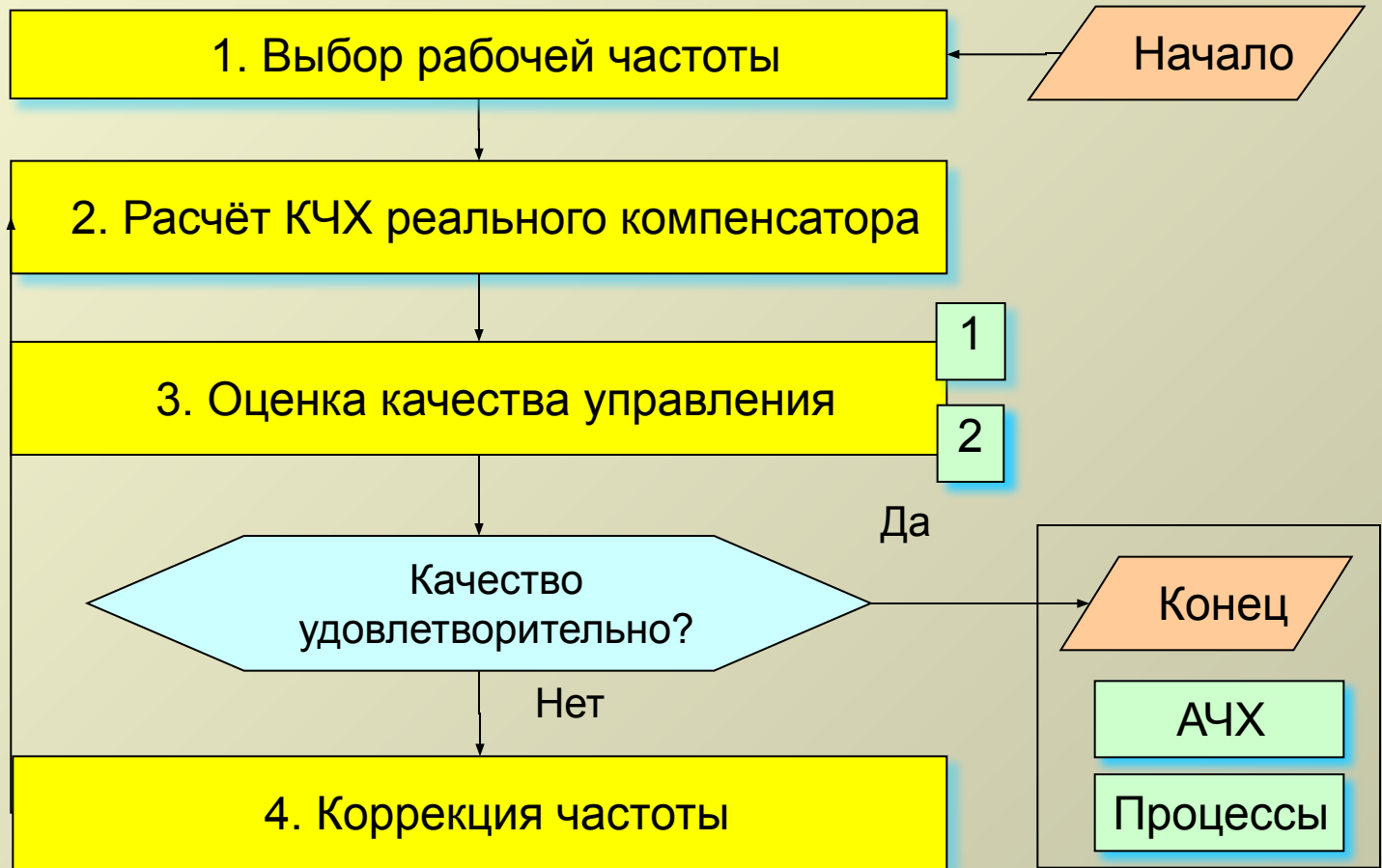
Пример расчёта идеального компенсатора



Реализация условий инвариантности



Общий алгоритм настройки компенсатора





КОНЕЦ ТЕМЫ 5.11

