

## Controlli Automatici (AUT) - 09AKS<sub>BL</sub>

### Analisi della precisione in regime permanente

- Disturbi armonici

### Analisi della precisione in regime permanente: disturbi sinusoidali

- Consideriamo il contributo sull'uscita in regime permanente a fronte di un generico **disturbo sinusoidale** del tipo:  $d(t) = \delta \sin(\omega t)$ ,  $\omega \in [\omega^L, \omega^H]$
- Se  $W_{d,y}(s)$  è la funzione di trasferimento tra il generico disturbo  $d$  e l'uscita  $y$  si ha:  
 $y_{perm}(t) = \delta |W_{d,y}(j\omega)| \sin(\omega t + \angle W_{d,y}(j\omega))$ ,  $\omega \in [\omega^L, \omega^H]$
- In questo caso si definisce come  $|y_d^\infty|$  la quantità:  
$$|y_d^\infty| = \max_{\omega \in [\omega^L, \omega^H]} |y_{perm}(t)| = \delta \max_{\omega \in [\omega^L, \omega^H]} |W_{d,y}(j\omega)|$$
- Affinché risulti  $|y_d^\infty| \leq y_{MAX}$  si deve avere:

$$|W_{d,y}(j\omega)| \leq \frac{y_{MAX}}{\delta}, \forall \omega \in [\omega^L, \omega^H]$$

## Analisi della precisione in regime permanente: disturbi sinusoidali

- Di solito si considerano due casi:
  - disturbi sull'uscita  $d_y$  a **bassa frequenza**:  
( $\omega^L = 0$ ,  $\omega^H = \omega_y^{MAX}$ ),  $W_{d,y}(s) = S(s)$
  - disturbi sul trasduttore  $d_t$  ad **alta frequenza**:  
( $\omega^L = \omega_t^{MIN}$ ,  $\omega^H = \infty$ ),  $W_{d,y}(s) = T(s)$

Controlli Automatici (AUT) -- M. Canale

L10 - 3

## Analisi della precisione in regime permanente: disturbi sinusoidali

- Nel caso di disturbi sull'uscita  $d_y$  a bassa frequenza si ha:

$$d_y(t) = \delta_y \sin(\omega_y t), \quad \omega_y \leq \omega_y^{MAX}$$

- In questo caso la funzione  $W_{d,y}(s)$  coincide con la funzione di sensibilità  $S(s)$  ed il vincolo diventa:

$$|S(j\omega)| \leq y_{MAX} / \delta_y, \quad \omega \leq \omega_y^{MAX}$$

Controlli Automatici (AUT) -- M. Canale

L10 - 4

## Analisi della precisione in regime permanente: disturbi sinusoidali

- Ricordando il **legame approssimato**:

$$|S(j\omega)| \approx |L(j\omega)|^{-1}, \quad \forall \omega \ll \omega_c$$

- se risulta  $\omega_c \gg \omega_y^{MAX}$  il **vincolo** diventa:

$$|L(j\omega)| \geq \delta_y / y_{MAX}, \quad \forall \omega \leq \omega_y^{MAX}$$

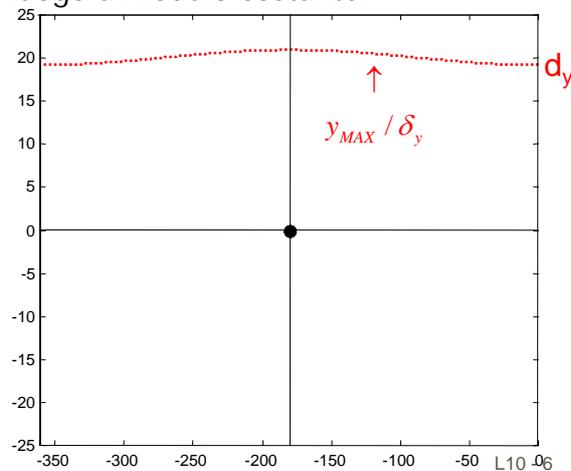
Controlli Automatici (AUT) -- M. Canale

L10 - 5

## Analisi della precisione in regime permanente: disturbi sinusoidali

- Sul piano di Nichols si può mettere in evidenza il vincolo sulla funzione  $S(s)$  tramite un luogo a modulo costante:

I punti del diagramma di Nichols della funzione di anello  $L(j\omega)$  corrispondenti a frequenze inferiori a  $\omega_y^{MAX}$ , devono giacere al di sopra del luogo a modulo costante definito dal livello di attenuazione  $y_{MAX} / \delta_y$



Controlli Automatici (AUT) -- M. Canale

## Analisi della precisione in regime permanente: disturbi sinusoidali

- Nel caso di disturbi sul trasduttore  $d_t$  ad alta frequenza si ha:

$$d_t(t) = \delta_t \sin(\omega_t t), \quad \omega_t \geq \omega_t^{MIN}$$

- In questo caso la funzione  $W_{d,y}(s)$  coincide con la funzione di sensibilità complementare  $T(s)$  ed il vincolo diventa:

$$|T(j\omega)| \leq y_{MAX} / \delta_t, \quad \forall \omega \geq \omega_t^{MIN}$$

Controlli Automatici (AUT) -- M. Canale

L10 - 7

## Analisi della precisione in regime permanente: disturbi sinusoidali

- Ricordando il **legame approssimato**:

$$|T(j\omega)| \approx |L(j\omega)|, \quad \forall \omega \gg \omega_c$$

- se risulta  $\omega_c \ll \omega_t^{MIN}$  il **vincolo** diventa:

$$|L(j\omega)| \leq y_{MAX} / \delta_t, \quad \forall \omega \geq \omega_t^{MIN}$$

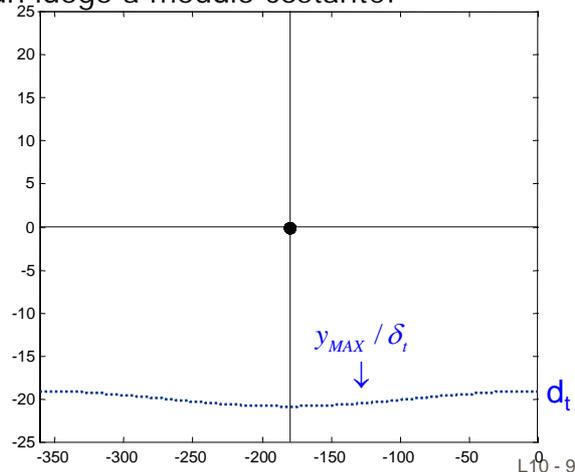
Controlli Automatici (AUT) -- M. Canale

L10 - 8

## Analisi della precisione in regime permanente: disturbi sinusoidali

- Sul piano di Nichols si può mettere in evidenza il vincolo sulla funzione  $T(s)$  tramite un luogo a modulo costante:

I punti del diagramma di Nichols della funzione di anello  $L(j\omega)$  corrispondenti a frequenze superiori a  $\omega_t^{MIN}$ , devono giacere al di sotto del luogo a modulo costante definito dal livello di attenuazione  $y_{MAX} / \delta_t$



Controlli Automatici (AUT) -- M. Canale