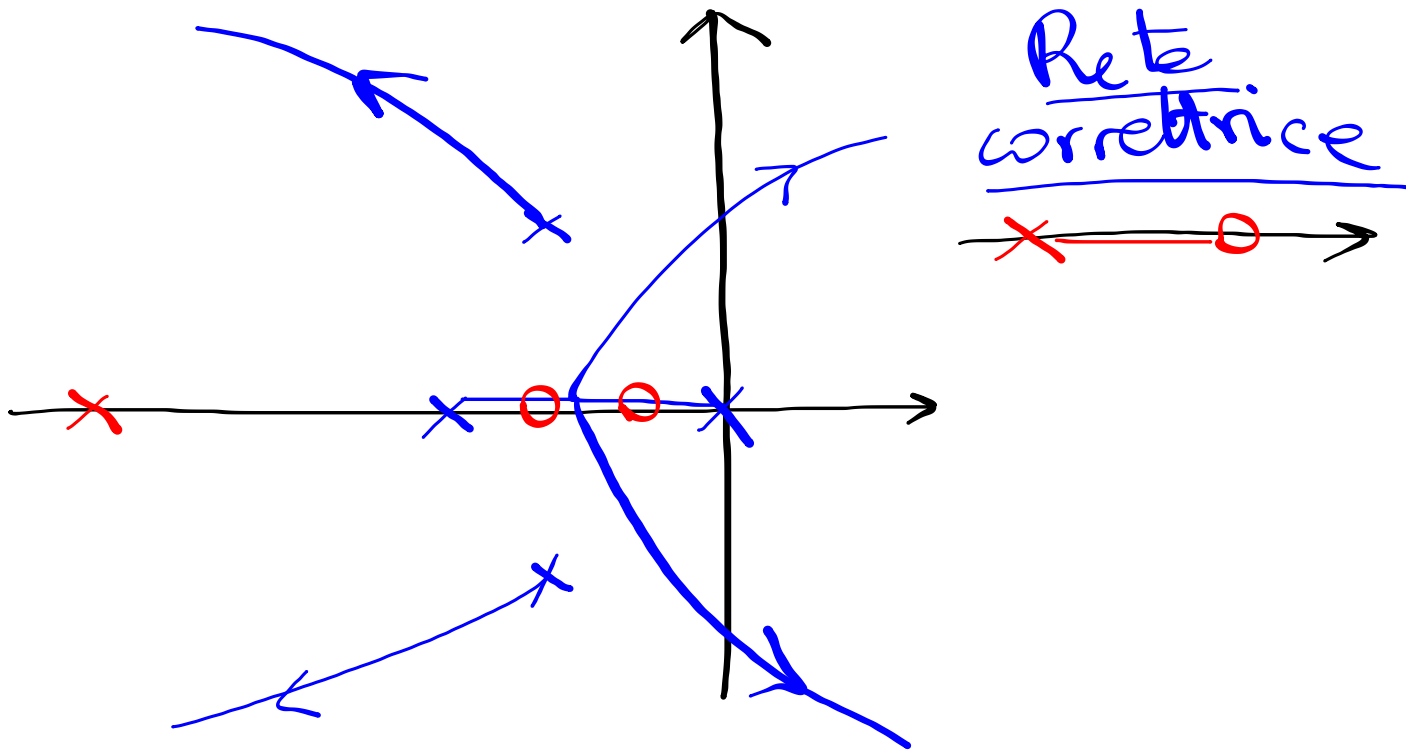


$$G(s)$$

$$\left\{ \begin{array}{l} S\% \leq 1\% \quad (\delta \geq 0.85) \\ T_a \leq 0.15s \end{array} \right.$$

$$i) R_1(s) = K_1 \frac{1 + s/130}{1 + s/300}$$

$$ii) R_2(s) = K_2 \frac{1 + s/51}{1 + s/300}$$



- $R_1(s)$ risulta la rete correttiva più "veloce"
- Il tempo di assestamento è minore
- le bande del sistema $R_1(s) \cdot G(s)$ è maggiore

Progetto del regolatore
discreto con Tustin

$$T = \textcircled{T_a} / 100$$

$$R(z) = \underline{\underline{R_1(s)}} \Big|_{s = \frac{2}{T} \frac{z-1}{z+1}}$$

Rete +
veloce