

## ESERCIZIO

Si consideri il sistema di controllo mostrato in Fig. 1,

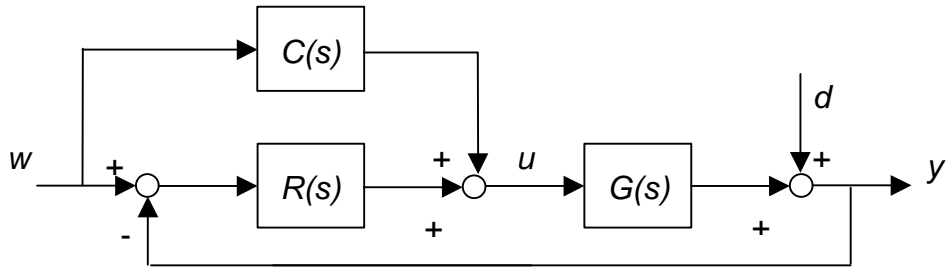


Fig. 1

dove  $G(s) = \frac{40(1-0.05s)}{(1+s)(1+0.05s)}$  e  $R(s) = 0.2$

- 1) Si discuta la possibilità di progettare un compensatore in feedforward  $C(s)$  “ideale”, tale cioè da garantire una funzione di trasferimento unitaria tra  $w$  e  $y$ .
- 2) Progettare  $C(s)$  come compensatore statico, mettendo in evidenza i vantaggi che derivano da questa soluzione rispetto a quella puramente in anello chiuso, cioè in assenza di  $C(s)$ .