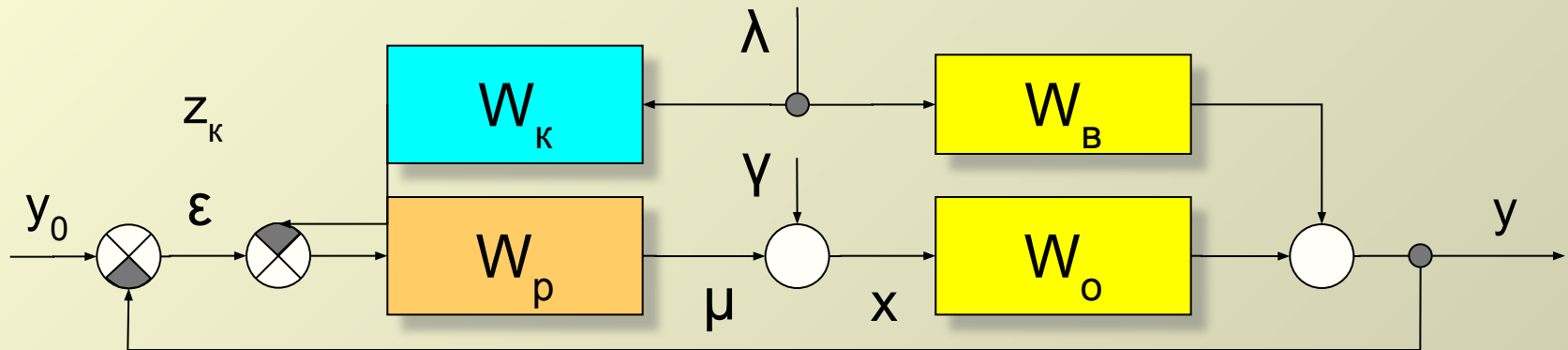


## Общие представления об инвариантности АСР



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

Условие инвариантности

$y$  к  $\lambda$ :

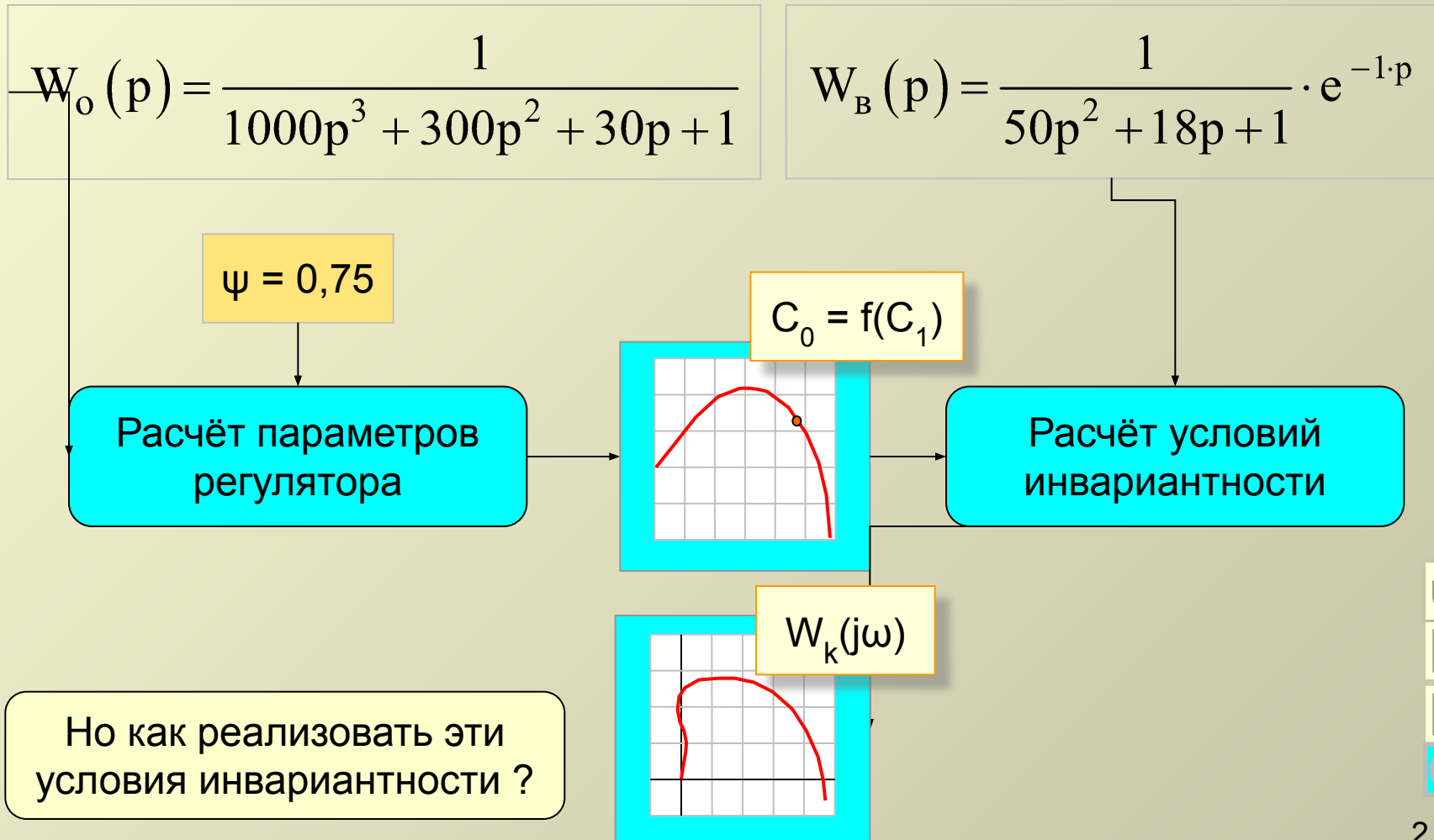
$$= 0$$

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

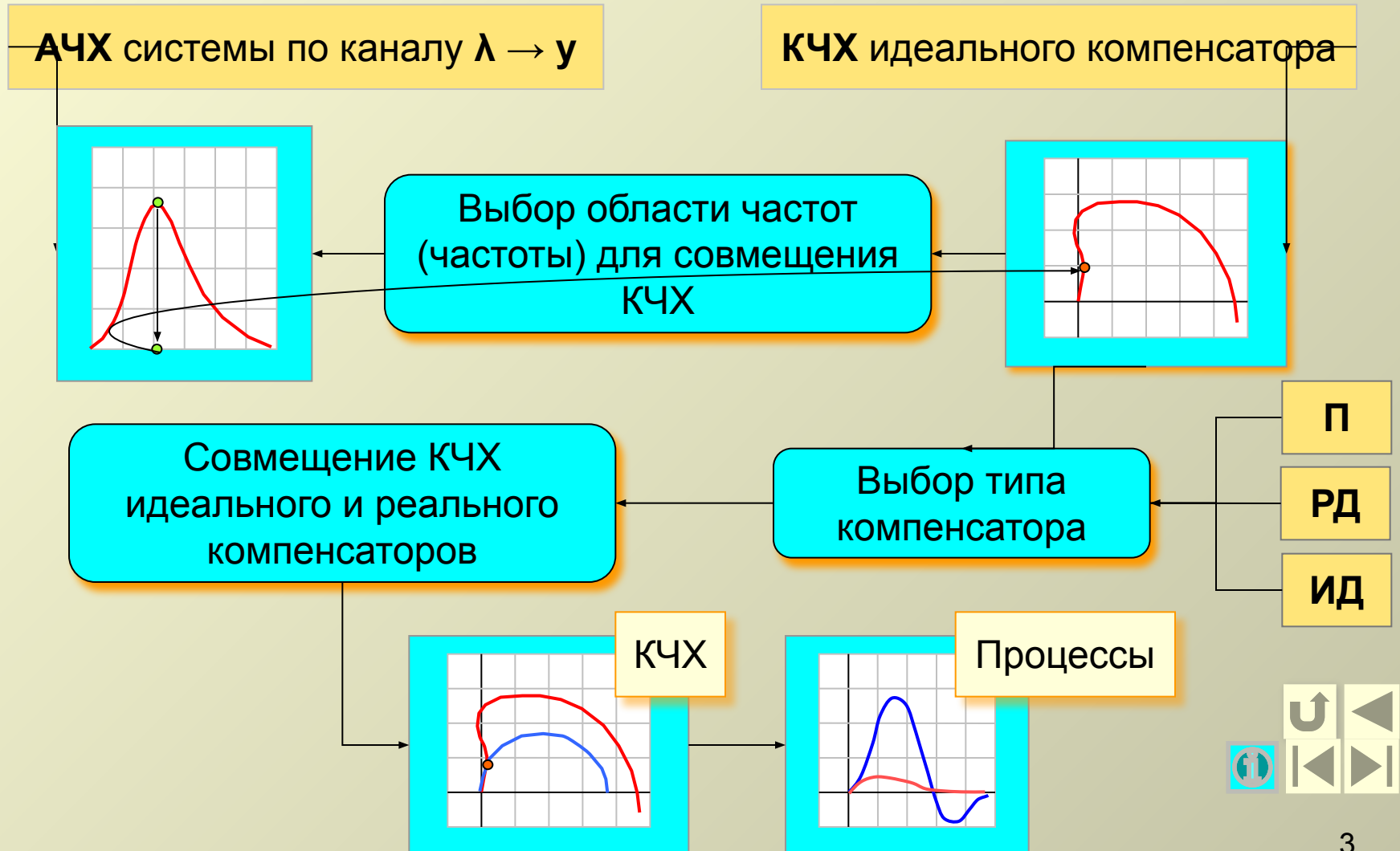
Итак, **под инвариантностью** системы по отношению к некоторому возмущению (здесь к  $\lambda$ ) понимается **независимость управляемой переменной  $y$  от этого возмущения**



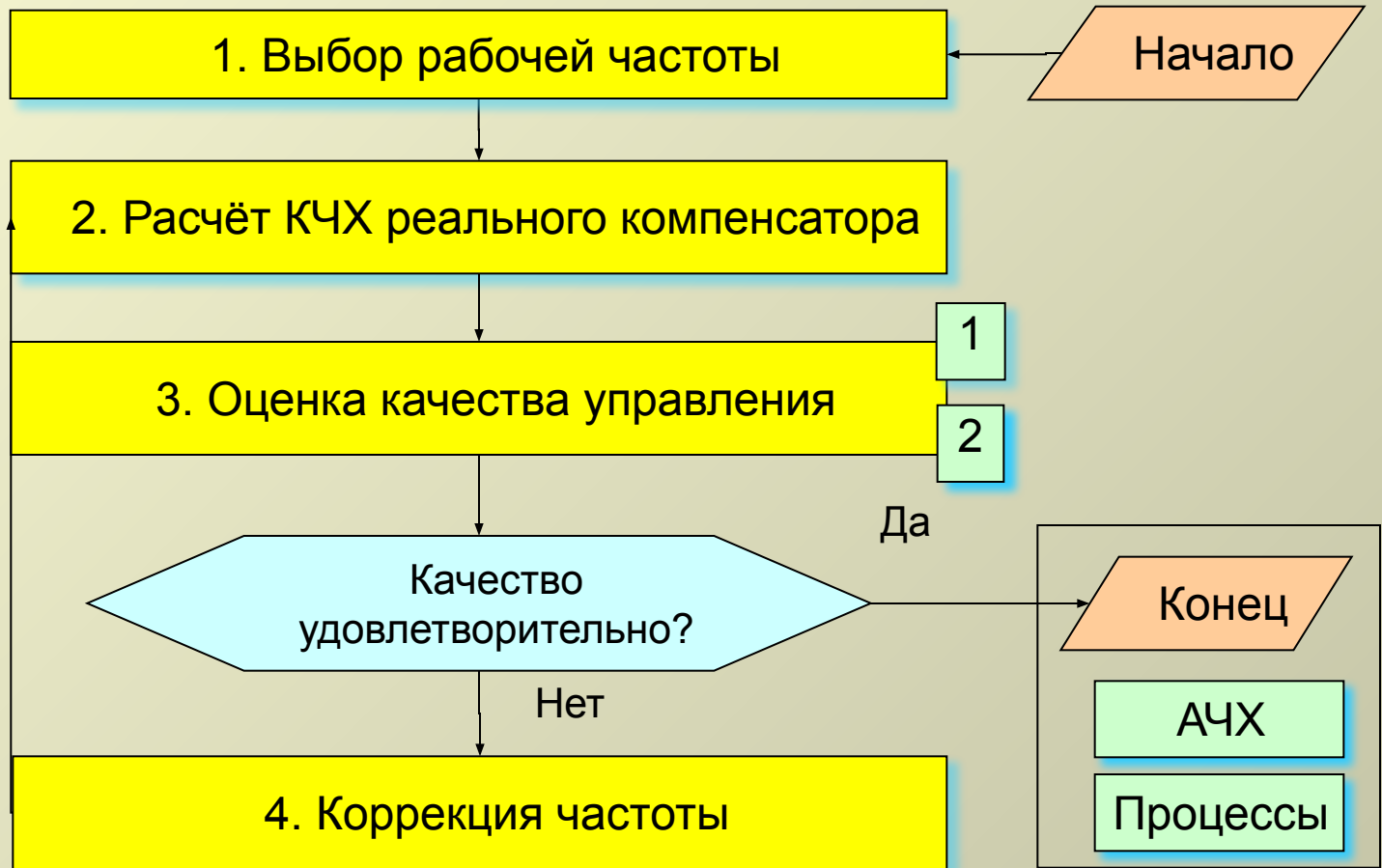
## Пример расчёта идеального компенсатора



### Реализация условий инвариантности



## Общий алгоритм настройки компенсатора





**КОНЕЦ ТЕМЫ 5.11**

