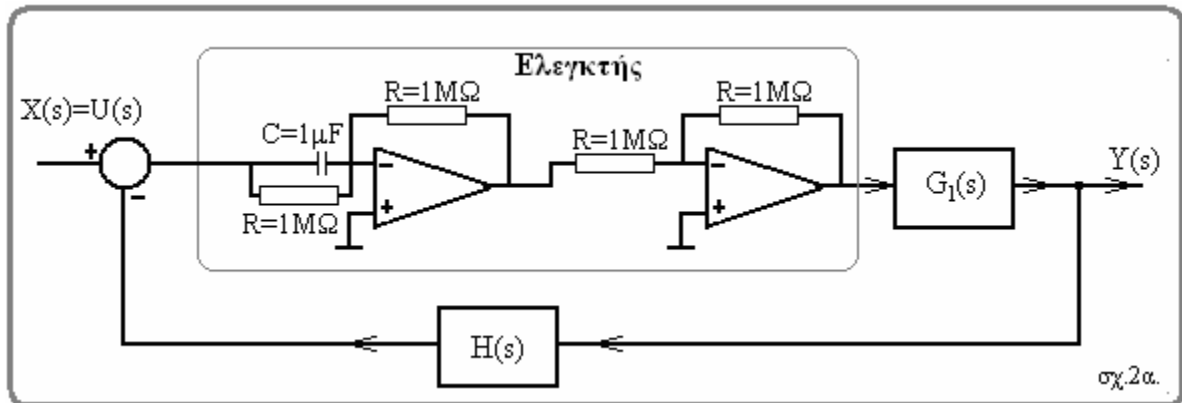


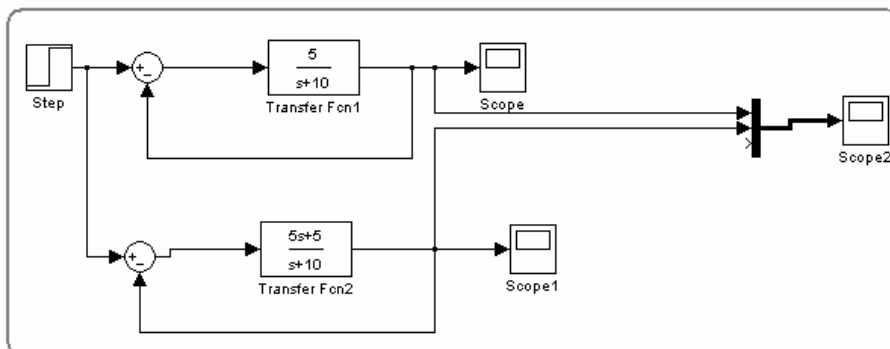
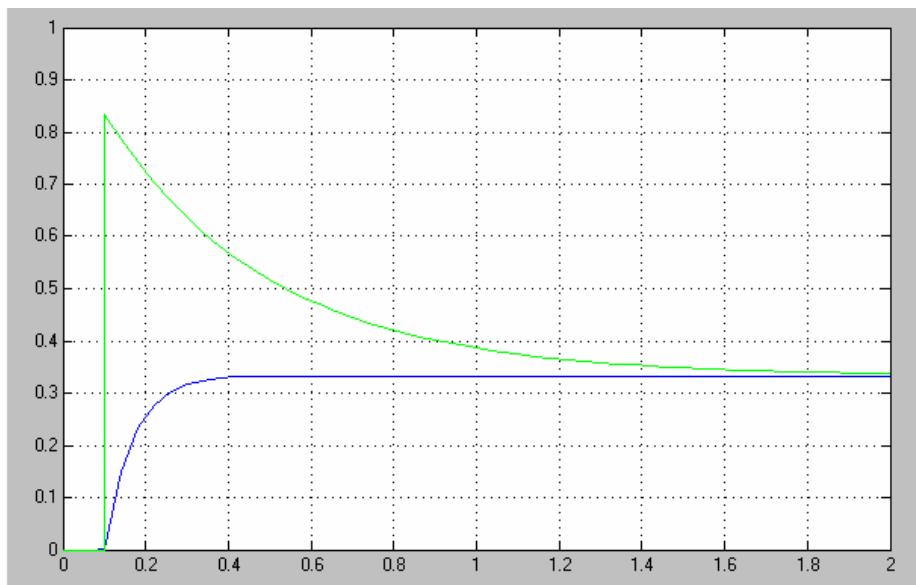
Έστω σύστημα το οποίο έχει

$$G_1(s) = \frac{5}{s+10} \quad H(s) = 1$$



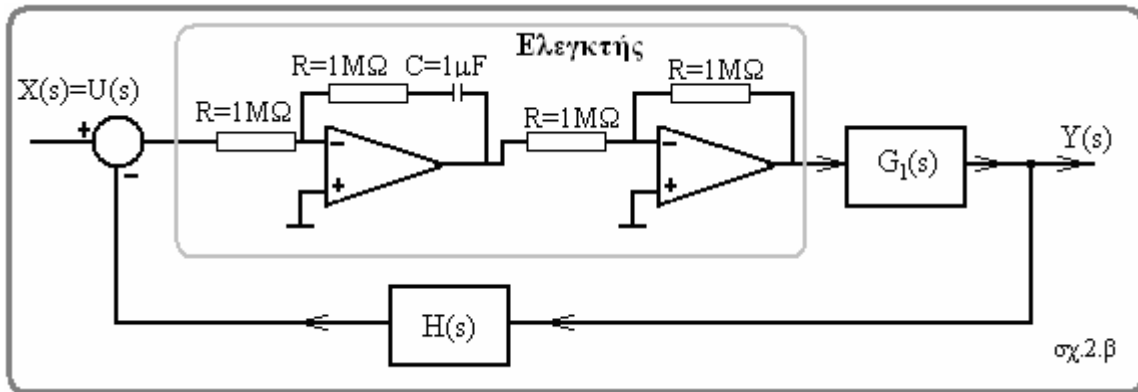
Τοποθετώντας ελεγκτή (σχ.2β) στον απ' ευθείας δρόμο:

- Μηδενίζεται το μόνιμο σφάλμα του κλειστού συστήματος.
- Αυξάνεται η υπερύψωση του κλειστού συστήματος.**
- Μειώνεται η υπερύψωση του κλειστού συστήματος.
- Οι πόλοι του συστήματος μετατοπίζονται αριστερότερα στο μιγαδικό επίπεδο.



Έστω σύστημα το οποίο έχει

$$G_1(s) = \frac{5}{s+10} \quad H(s) = 1$$



Τοποθετώντας ελεγκτή (σχ.2α) στον απ' ευθείας δρόμο:

- Μηδενίζεται το μόνιμο σφάλμα θέσεως του κλειστού συστήματος.
- Αυξάνεται η ταχύτητα του κλειστού συστήματος.
- Αυξάνεται η υπερύψωση του κλειστού συστήματος.
- Οι πόλοι του συστήματος μετατοπίζονται δεξιότερα στο μιγαδικό επίπεδο.

