

Università di Parma - Facoltà di Ingegneria

Prova scritta di Controlli Automatici A (Teledidattico)
Parma 27 Novembre 2004

Esercizio N. 1

Scrivere la funzione di trasferimento di un sistema dinamico avente i modi:

$$\{e^{-3t} \text{sen}(4t + \varphi_1), te^{-3t} \text{sen}(4t + \varphi_2)\}$$

Esercizio N. 2

Il diagramma polare associato alla funzione di trasferimento $L(s) = \frac{80}{s(s+2)^3}$ presenta un asintoto verticale parallelo all'asse immaginario. Determinare l'ascissa reale di tale asintoto.

Esercizio N. 3

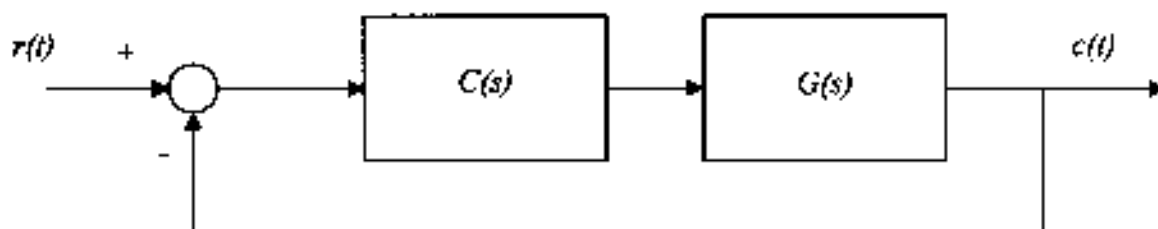
Ad un sistema con funzione di trasferimento $\frac{10}{(s+1)^2}$ viene applicato l'ingresso:

$$u(t) = 4 \text{sen}(t + \pi), t \geq 0$$

L'uscita corrispondente ha la struttura: $y(t) = A \text{sen}(\omega t + \varphi)$, $t \rightarrow +\infty$. Determinare A e ω .

Esercizio N. 4

Sia dato il sistema in retroazione unitaria



dove $G(s) = \frac{10}{(s+1)^2(s+4)}$.

- 1) Posto $C(s) = 8$ studiare la stabilità del sistema retroazionato con il criterio di Nyquist.
- 2) Progettare un controllore con una rete a ritardo e anticipo di struttura:

$$C(s) = K_c \cdot C_r(s) = K_c \cdot \frac{(1 + \tau_1 s)(1 + \tau_2 s)}{(1 + \tau_1 s)(1 + \tau_2 s) + \tau_{12} s}$$

affinché il sistema retroazionato sia stabile con margine di ampiezza $M_A = 4$ ed abbia la costante di posizione $K_p = 20$, assumendo $\frac{\tau_1}{\tau_2} = 10$.

Esercizio N. 5

Tracciare il contorno delle radici per $\tau \in [0, +\infty]$ relativo all'equazione caratteristica:

$$1 + 4 \frac{s \left(s - \frac{5}{4} \tau \right)}{(1 + \tau s)(1 + 4s)} = 0$$

determinando in particolare eventuali asintoti e radici doppie.