

Esercitazione n. 1 di Controlli Automatici A prof. Aurelio Piazzì

- **Operatori differenziali a coefficienti costanti**
- **Modellistica di una coppia di carrelli**
- **Antitrasformazione di fratti complessi coniugati**
- **Antitrasformazione di funzioni razionali con poli multipli**
- **Una relazione fra i residui di una funzione razionale**
- **Esercizi**

Operatori differenziali a coefficienti costanti

$$D \equiv \frac{d}{dt}$$

$$L := c_k D^k + c_{k-1} D^{k-1} + \dots + c_1 D + c_0; \quad c_0, c_1, \dots \in \mathbb{R}(\mathbb{C})$$

$$L(f) := c_k D^k f + c_{k-1} D^{k-1} f + \dots + c_1 Df + c_0 f$$

$$f \in PC^\infty \Rightarrow L(f) \in PC^\infty$$

• L è un operatore lineare:

$$L(\alpha_1 f_1 + \alpha_2 f_2) = \alpha_1 L(f_1) + \alpha_2 L(f_2) \quad \forall \alpha_1, \alpha_2 \in \mathbb{R}$$

dim.: se $L = c_2 D^2 + c_1 D + c_0$

$$L(\alpha_1 f_1 + \alpha_2 f_2) = c_2 D^2(\alpha_1 f_1 + \alpha_2 f_2) + c_1 D(\alpha_1 f_1 + \alpha_2 f_2) + c_0(\alpha_1 f_1 + \alpha_2 f_2) =$$

$$c_2(\alpha_1 D^2 f_1 + \alpha_2 D^2 f_2) + c_1(\alpha_1 Df_1 + \alpha_2 Df_2) + c_0(\alpha_1 f_1 + \alpha_2 f_2) =$$

$$\alpha_1 [c_2 D^2 f_1 + c_1 Df_1 + c_0 f_1] + \alpha_2 [c_2 D^2 f_2 + c_1 Df_2 + c_0 f_2] = \alpha_1 L(f_1) + \alpha_2 L(f_2) \quad \square$$

Insieme degli operatori differenziali:

$$\mathcal{S}_D := \left\{ L : PC^\infty \rightarrow PC^\infty \mid \right. \\ \left. L = c_k D^k + c_{k-1} D^{k-1} + \dots + c_1 D + c_0; k \in \mathbb{N}; c_0, c_1, \dots \in \mathbb{R} \right\}$$

Se $A, B \in \mathcal{S}_D$ si definiscono in modo naturale $A + B$ e αA :

$$f \in PC^\infty, \quad (A + B)(f) := A(f) + B(f); \quad (\alpha A)(f) := \alpha \cdot A(f)$$

$$\Rightarrow A + B \in \mathcal{S}_D \quad \text{e} \quad \alpha \cdot A \in \mathcal{S}_D \quad \forall \alpha \in \mathbb{R}$$

esempio:

$$A = 4D^2 + 1, \quad B = 6D^3 + 2D^2 + 7D$$

$$A + B = 6D^3 + 6D^2 + 7D + 1$$

$$\alpha A = 4\alpha D^2 + \alpha$$

$\Rightarrow \mathcal{S}_D$ è uno spazio vettoriale.

Sia $A, B \in \mathcal{S}_D$, la composizione degli operatori $A(B)$, definita come $(A(B))(f) := A(B(f))$ è ancora un operatore di \mathcal{S}_D .

esempio: $A = 4D^2 + 1$, $B = 6D^3 + 2D^2 + 7D$

$$\begin{aligned} A(B(f)) &= (4D^2 + 1)(6D^3 f + 2D^2 f + 7Df) = \\ &= 4D^2(6D^3 f + 2D^2 f + 7Df) + 6D^3 f + 2D^2 f + 7Df = \\ &= 24D^5 f + 8D^4 f + 28D^3 f + 6D^3 f + 2D^2 f + 7Df = \\ &= (24D^5 + 8D^4 + 34D^3 + 2D^2 + 7D)(f) \end{aligned}$$

In pratica, per determinare la composizione si fa il prodotto AB considerando D come fosse una costante o una variabile numerica:

$$AB = (4D^2 + 1)(6D^3 + 2D^2 + 7D) = 24D^5 + 8D^4 + 34D^3 + 2D^2 + 7D$$

La composizione $A(B)$ è quindi descritta come prodotto AB .

Proprietà commutativa degli operatori differenziali

$$AB = BA \quad \forall A, B \in \mathcal{S}_D$$

Ad $L = c_k D^k + c_{k-1} D^{k-1} + \dots + c_0 \in \mathcal{S}_D$ si associa biunivocamente il polinomio $p_L(s) := c_k s^k + c_{k-1} s^{k-1} + \dots + c_0$ (si noti $p_L(D) \equiv L$).

Teorema :

Dato $L \in \mathcal{S}_D$ se esistono polinomi $a(s), b(s)$ tali che $p_L(s) = a(s)b(s)$ allora $L = a(D)b(D)$.

Esempio : $L = D^2 + 4D + 3, \quad p_L(s) = s^2 + 4s + 3$
 $s^2 + 4s + 3 = (s+1)(s+3) \Rightarrow L = (D+1)(D+3)$

Applicazione : soluzioni dell'equazione differenziale omogenea

$$D^2 y + 4Dy + 3y = 0$$

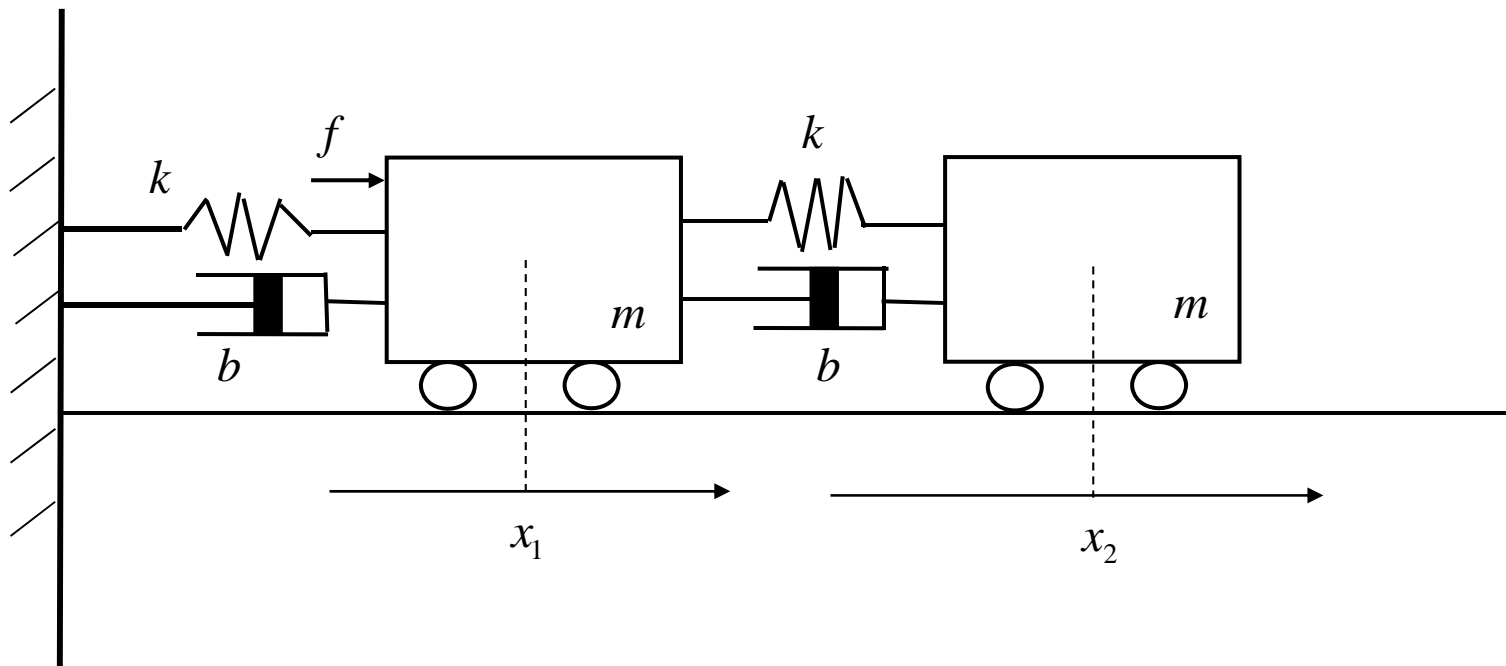
$$(D^2 + 4D + 3)y = 0, \quad (D+1)(D+3)y = 0, \quad (D+3)(D+1)y = 0$$

$$(D+1)(e^{-t}) \equiv 0, \quad (D+3)(e^{-3t}) \equiv 0$$

$$\Rightarrow y(t) = c_1 e^{-t} + c_2 e^{-3t}, \quad c_1, c_2 \in \mathbb{R}$$

Modellistica di una coppia di carrelli

Due carrelli di massa m siano collegati come nella figura sotto. Determinare l'equazione differenziale del sistema orientato da f (forza applicata al carrello di sinistra) ad x_2 (posizione del carrello di destra). In condizione di riposo delle molle sia $x_1 = 0$ e $x_2 = 0$.



Antitrasformazione di fratti complessi coniugati

Se p è un polo complesso (di molteplicità 1) della funzione razionale $F(s)$ con coefficienti reali anche il suo coniugato \bar{p} è polo (di molteplicità 1) di $F(s)$.

I fratti semplici corrispondenti sono

$$\frac{k}{s-p} + \frac{\bar{k}}{s-\bar{p}}$$

I residui di $F(s)$ in p e \bar{p} sono numeri complessi coniugati fra loro, k e \bar{k} .

$$\mathcal{L}^{-1} \left[\frac{k}{s-p} + \frac{\bar{k}}{s-\bar{p}} \right] = ke^{pt} + \bar{k}e^{\bar{p}t}$$

Questa è apparentemente una funzione complessa del tempo.

In realtà è un segnale reale...

$$\mathcal{L}^{-1} \left[\frac{k}{s-p} + \frac{\bar{k}}{s-\bar{p}} \right] = 2|k| e^{\operatorname{Re} p \cdot t} \cos(\operatorname{Im} p \cdot t + \arg k)$$

Dim.:

$$p := \alpha + j\beta, \quad k = |k| e^{j \arg k}$$

$$k e^{pt} + \bar{k} e^{\bar{p}t} = |k| e^{j \arg k} e^{(\alpha + j\beta)t} + |k| e^{-j \arg k} e^{(\alpha - j\beta)t} =$$

$$= |k| e^{\alpha t} \left(e^{j(\beta t + \arg k)} + e^{-j(\beta t + \arg k)} \right) =$$

$$= |k| e^{\alpha t} \left(\cos(\beta t + \arg k) + j \sin(\beta t + \arg k) + \right.$$

$$\left. + \cos(\beta t + \arg k) - j \sin(\beta t + \arg k) \right) =$$

$$= 2|k| e^{\alpha t} \cos(\beta t + \arg k) =$$

$$= 2|k| e^{\operatorname{Re} p \cdot t} \cos(\operatorname{Im} p \cdot t + \arg k)$$

□

Esempio

$$F(s) = \frac{s+2}{s^2+2s+2} = \frac{s+2}{(s+1-j)(s+1+j)}$$

$$F(s) = \frac{k}{s+1-j} + \frac{\bar{k}}{s+1+j} = \frac{k}{s-(-1+j)} + \frac{\bar{k}}{s-(-1-j)}$$

Calcolo del residuo k :

$$k = (s+1-j) \frac{s+2}{(s+1-j)(s+1+j)} \Big|_{s=-1+j} = \frac{-1+j+2}{-1+j+1+j} = \frac{1+j}{2j} = \frac{1-j}{2}$$

$$|k| = \frac{\sqrt{1+1}}{2} = \frac{\sqrt{2}}{2}, \quad \arg k = -\frac{\pi}{4}$$

$$\mathcal{L}^{-1} \left[\frac{s+2}{s^2+2s+2} \right] = 2 \frac{\sqrt{2}}{2} e^{-t} \cos \left(t - \frac{\pi}{4} \right) = \sqrt{2} e^{-t} \cos \left(t - \frac{\pi}{4} \right)$$

Antitrasformazione di funzioni razionali con poli multipli

Funzione razionale strettamente propria ($\deg b(s) < n := \deg a(s)$):

$$F(s) = \frac{b(s)}{a(s)}$$

$$F(s) = \frac{b(s)}{(s - p_1)^{r_1} (s - p_2)^{r_2} \cdot \dots \cdot (s - p_h)^{r_h}}$$

$$p_i \neq p_j \quad \text{se } i \neq j;$$

$$\sum_{i=1}^h r_i = n$$

$$F(s) = \frac{b(s)}{(s - p_1)^{r_1} (s - p_2)^{r_2} \cdots (s - p_h)^{r_h}}$$

Sviluppo in fratti semplici di $F(s)$:

$\exists!$ $k_{i,j} \in \mathbb{C}$, $i = 1, \dots, h$; $j = 1, \dots, r_i$

$$F(s) = \sum_{i=1}^h \left\{ \frac{k_{i,1}}{(s - p_i)^{r_i}} + \frac{k_{i,2}}{(s - p_i)^{r_i-1}} + \cdots + \frac{k_{i,r_i}}{s - p_i} \right\} =$$

$$= \sum_{i=1}^h \sum_{j=1}^{r_i} \frac{k_{i,j}}{(s - p_i)^{r_i+1-j}}$$

$$k_{i,j} = \frac{1}{(j-1)!} D^{j-1} \left[(s - p_i)^{r_i} F(s) \right] \Big|_{s=p_i}$$

$$\mathcal{L}^{-1}\left[\frac{1}{(s-a)^n}\right] = \frac{1}{(n-1)!} t^{n-1} e^{at}$$

$$\begin{aligned} f(t) &= \mathcal{L}^{-1}[F(s)] = \mathcal{L}^{-1}\left[\sum_{i=1}^h \sum_{j=1}^{r_i} \frac{k_{i,j}}{(s-p_i)^{r_i+1-j}}\right] = \\ &= \sum_{i=1}^h \sum_{j=1}^{r_i} k_{i,j} \mathcal{L}^{-1}\left[\frac{1}{(s-p_i)^{r_i+1-j}}\right] = \\ &= \sum_{i=1}^h \sum_{j=1}^{r_i} k_{i,j} \cdot \frac{1}{(r_i-j)!} t^{r_i-j} e^{p_i t} \\ &= \sum_{i=1}^h \sum_{j=1}^{r_i} \frac{k_{i,j}}{(r_i-j)!} t^{r_i-j} e^{p_i t} \end{aligned}$$

Una relazione fra i residui di una funzione razionale

Funzione razionale $F(s) = \frac{b(s)}{a(s)}$ strettamente propria,

$a(s)$ è monico e $b_m \neq 0$:

$$F(s) = \frac{b_m s^m + b_{m-1} s^{m-1} + \dots + b_0}{s^n + a_{n-1} s^{n-1} + \dots + a_0}$$

$$\rho := n - m \geq 1$$

Proprietà :

Se $\rho = 1$ allora $\sum_i R_i = b_m$

Se $\rho > 1$ allora $\sum_i R_i = 0$

Esercizi

Determinare l'antitrasformata di Laplace delle funzioni razionali:

$$F_1(s) = \frac{4s + 1}{(s + 1)(s + 5)}$$

$$F_2(s) = \frac{1}{s(s + 1)^3(s + 2)}$$

$$F_3(s) = \frac{64}{(s + 2)(s^2 + 4)}$$

Determinare le trasformate $\mathcal{L}[\sin(\omega t)]$ e $\mathcal{L}[\cos(\omega t)]$