

Traccia delle soluzioni

1.

Vedi dispense del corso.

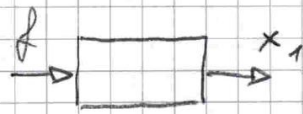
2.

Vedi le dispense del corso.

3.

Vedi le dispense del corso.

4.



$$\begin{cases} m D^2 x_1 = f - k(x_1 - x_2) & \Rightarrow k x_2 = m D^2 x_1 + k x_1 - f \\ m D^2 x_2 = k(x_1 - x_2) - k(x_2 - x_3) \\ m D^2 x_3 = k(x_2 - x_3) \end{cases}$$

$$\begin{cases} k x_3 = m D^2 x_2 + 2k x_2 - k x_1 \\ m D^2 x_3 + k x_3 = k x_2 \end{cases} \quad (m D^2 + k) x_3 = k x_2$$

$$(m D^2 + k) (m D^2 x_2 + 2k x_2 - k x_1) = k^2 x_2$$

$$(m D^2 + k) (m D^2 + 2k) x_2 - k (m D^2 + k) x_1 = k^2 x_2$$

$$(m^2 D^4 + 2k m D^2 + k m D^2 + 2k^2 - k^2) x_2 = k (m D^2 + k) x_1$$

$$(m^2 D^4 + 3k m D^2 + k^2) x_2 = k (m D^2 + k) x_1$$

$$(m^2 D^4 + 3k m D^2 + k^2) (m D^2 x_1 + k x_1 - f) = k^2 (m D^2 + k) x_1$$

$$(m^2 D^4 + 3k m D^2 + k^2) (m D^2 + k) x_1 - k^2 (m D^2 + k) x_1 = (m^2 D^4 + 3k m D^2 + k^2) f$$

$$(m^2 D^4 + 3k m D^2) (m D^2 + k) x_1 = (m^2 D^4 + 3k m D^2 + k^2) f$$

$$\text{f.d.t. } G(s) = \frac{m^2 s^4 + 3k m s^2 + k^2}{(m^2 s^4 + 3k m s^2) (m s^2 + k)} = \frac{m^2 s^4 + 3k m s^2 + k^2}{m \cdot s^2 (m s^2 + 3k) (m s^2 + k)}$$

5.

$$u(t) = 2t \cdot 1(t) \quad U(s) = \frac{2}{s^2}$$

$$Y(s) = G(s)U(s) = \frac{2}{s^2(s+1)^4}$$

$$Y(s) = \frac{K_{11}}{s^2} + \frac{K_{12}}{s} + \frac{K_{21}}{(s+1)^4} + \frac{K_{22}}{(s+1)^3} + \frac{K_{23}}{(s+1)^2} + \frac{K_{24}}{s+1}$$

$$K_{11} = \frac{2}{(s+1)^4} \Big|_{s=0} = 2 \quad K_{21} = \frac{2}{s^2} \Big|_{s=-1} = 2$$

$$K_{12} = D \left[\frac{2}{(s+1)^4} \right]_{s=0} = -2 \cdot \frac{4(s+1)^{-5}}{(s+1)^5} \Big|_{s=0} = -8$$

$$K_{12} + K_{24} = 0 \Rightarrow K_{24} = -K_{12} = 8$$

$$K_{22} = D \left[\frac{2}{s^2} \right]_{s=-1} = -2 \cdot \frac{2s}{s^4} \Big|_{s=-1} = 4$$

$$K_{23} = \frac{1}{2} D^2 \left[\frac{2}{s^2} \right]_{s=-1} = \frac{1}{2} (-4) \cdot D \left[\frac{1}{s^3} \right]_{s=-1} = -2 \cdot (-1) \frac{3 \cdot s^{-4}}{s^4} \Big|_{s=-1} = 6$$

$$Y(s) = \frac{2}{s^2} - \frac{8}{s} + \frac{2}{(s+1)^4} + \frac{4}{(s+1)^3} + \frac{6}{(s+1)^2} + \frac{8}{s+1}$$

$$y(t) = 2t - 8 + 2 \cdot \frac{1}{3!} t^3 e^{-t} + 4 \cdot \frac{1}{2!} t^2 e^{-t} + 6 \cdot t e^{-t} + 8 \cdot e^{-t}$$

$$y(t) = 2t - 8 + \frac{1}{3} t^3 e^{-t} + 2t^2 e^{-t} + 6t e^{-t} + 8 \cdot e^{-t}$$

Si nota che $u(t) \in \overline{C^{0,\infty}}$ ed il grado relativo di $G(s)$ è $g=4$.

Quindi $u(t) \in \overline{C^{0,\infty}} \Leftrightarrow y(t) \in \overline{C^{4,\infty}}$.

Pertanto il grado massimo di continuità di $y(t)$ su \mathbb{R} è 4.

6.

a)

$$L(s) = \frac{1}{4} \cdot \frac{(1-s)^2}{s(1+s)^2 \left(1 + \frac{1}{4}s\right)}$$

$$L(j\omega) = \frac{1}{4} \cdot \frac{(1-j\omega)^2}{j\omega(1+j\omega)^2 \left(1 + \frac{1}{4}j\omega\right)}$$

$$\arg L(j\omega) = -\frac{\pi}{2} - 4 \arctan \omega - \arctan \frac{\omega}{4}$$

$$\text{ascissa dell'asintoto verticale: } \sigma_a = \frac{1}{4} \left(-1 - 1 - 1 - 1 - \frac{1}{4} \right) = -\frac{17}{16} \cong -1,06$$

Calcolo dell'intersezione con l'asse reale negativo:

$$\arg L(j\omega) = -\pi \Leftrightarrow 4 \arctan \omega + \arctan \frac{\omega}{4} = \frac{\pi}{2}$$

$$1 - \frac{\omega}{4} \tan(4 \arctan \omega) = 0$$

sviluppando questa equazione e definendo $x := \omega^2$ si ottiene

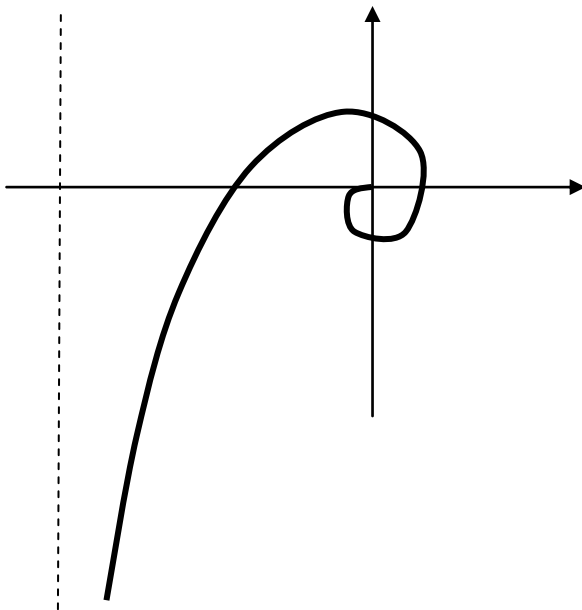
$$2x^2 - 7x + 1 = 0$$

$$x_{1,2} = 0,1492 \quad 3,3508 \quad \Rightarrow \quad \omega_1 = 0,3863 \quad \omega_2 = 1,8305$$

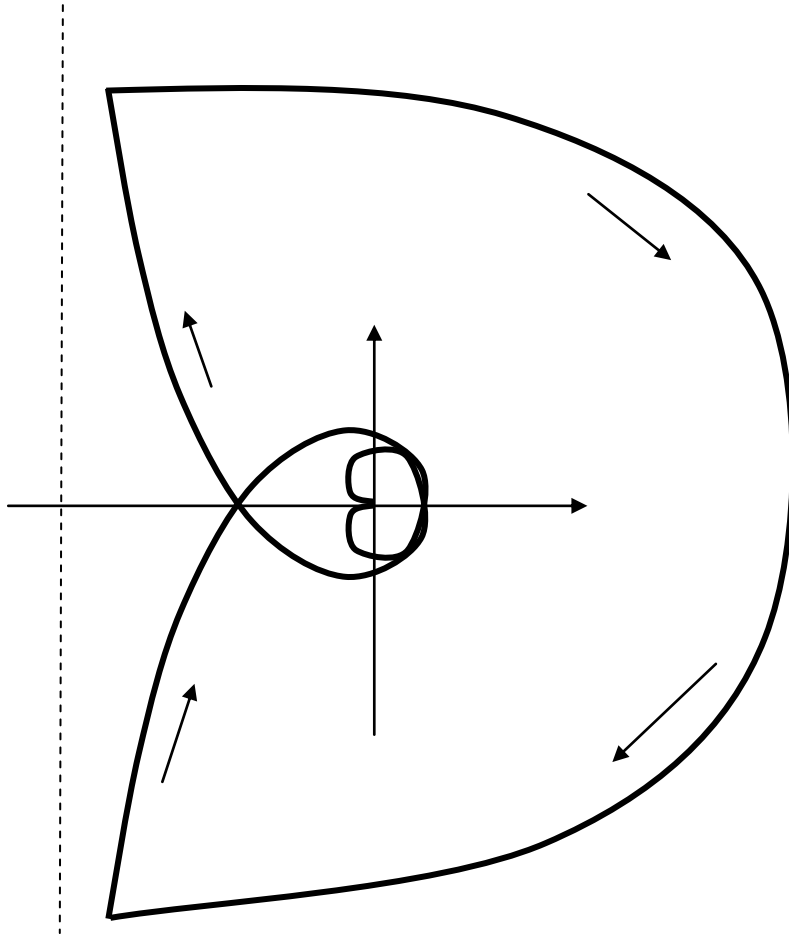
$$\arg L(j\omega_1) = -3,1416 \quad \arg L(j\omega_2) = -6,2832$$

si scarta la seconda soluzione (che corrisponde all'intersezione del diagramma con l'asse reale positivo) e si ottiene:

$$L(j\omega_1) = -0,6442$$



b) Si traccia il diagramma polare completo:



Il guadagno di anello non ha poli a parte reale negativa ed il d.p.c. non tocca né circonda il punto critico -1 . Ne consegue, per il criterio di Nyquist, che il sistema retroazionato è asintoticamente stabile.

c)

$$M_A = \frac{1}{|L(j\omega_1)|} = \frac{1}{0,6442} = 1,55$$

7.

$$(s^2 + 3s + 2)(s + 2a) + s + a = 0$$

$$s^3 + 3s^2 + 2s + 2a(s^2 + 3s + 2) + s + a = 0$$

$$s^3 + 3s^2 + 3s + 2a(s^2 + 3s + 2 + \frac{1}{2}) = 0$$

$$1 + 2a \frac{s^2 + 3s + 5/2}{s(s^2 + 3s + 3)} = 0$$

$$1 + 2a \frac{(s + \frac{3}{2} + j\frac{1}{2})(s + \frac{3}{2} - j\frac{1}{2})}{s(s + \frac{3}{2} + j\frac{\sqrt{3}}{2})(s + \frac{3}{2} - j\frac{\sqrt{3}}{2})} = 0$$

Calcolo delle radici doppie:

$$\frac{1}{s} + \frac{1}{s + \frac{3}{2} + j\frac{\sqrt{3}}{2}} + \frac{1}{s + \frac{3}{2} - j\frac{\sqrt{3}}{2}} - \frac{1}{s + \frac{3}{2} + j\frac{1}{2}} - \frac{1}{s + \frac{3}{2} - j\frac{1}{2}} = 0$$

$$\frac{1}{s} + \frac{2(s + 1,5)}{(s + 1,5)^2 + 0,75} - \frac{2(s + 1,5)}{(s + 1,5)^2 + 0,25} = 0$$

$$f(s) \triangleq \frac{1}{s} + 2(s + 1,5) \left[\frac{1}{(s + 1,5)^2 + 0,75} - \frac{1}{(s + 1,5)^2 + 0,25} \right]$$

L'ora reale negativa appartiene al tempo ($a > 0$) e quindi, tantotivamente, si cercano le radici nell'intervallo $[-5, -1]$

$$f(-5) = -0,178$$

$$f(-4) = -0,195$$

$$f(-3) = -0,133$$

$$f(-2) = 0,5$$

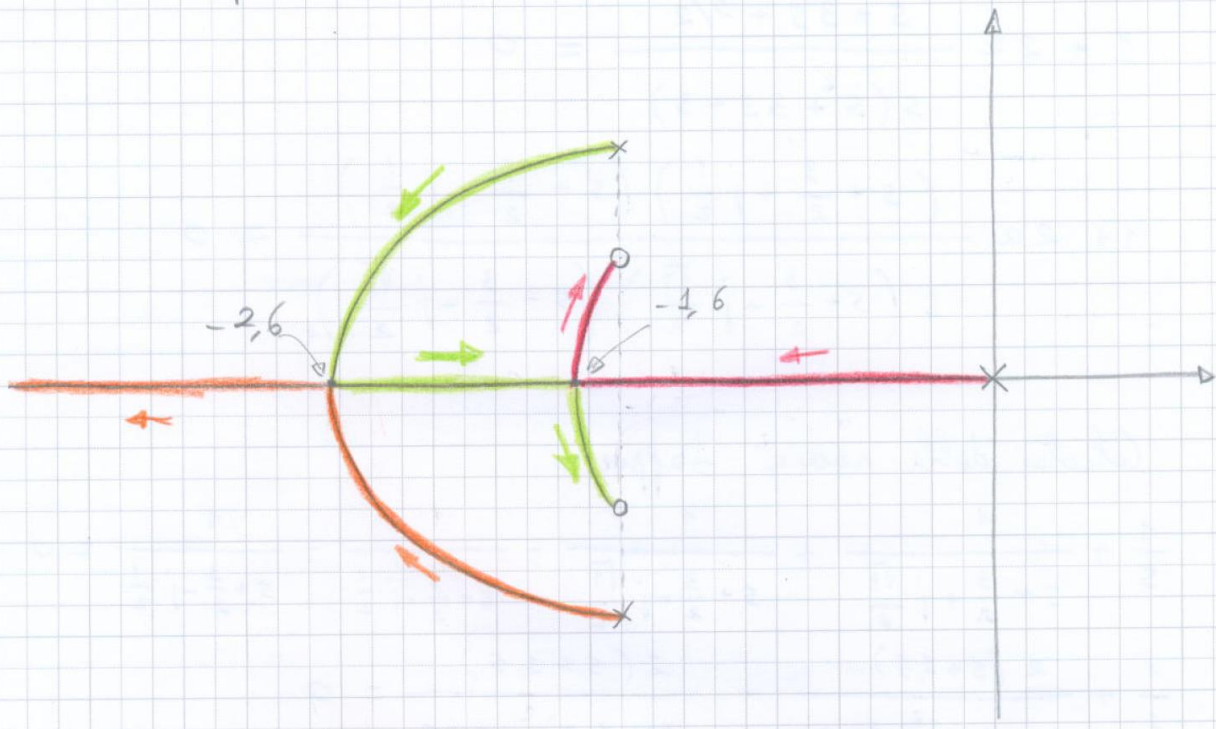
$$f(-1) = -2$$

$$\left. \begin{array}{l} f(-3) = -0,133 \\ f(-2) = 0,5 \\ f(-1) = -2 \end{array} \right\} \Rightarrow f(-2,5) = 0,057; f(-2,6) = -0,0002$$

$$\Rightarrow f(-1,5) = -0,666$$

$$f(-1,6) = -0,118$$

radici doppie in $s_1 \approx -2,6$ e $s_2 \approx -1,6$



8.

L'ordine minimo per il controllore $C(s)$ è 2.

1. Disturbo sinusoidale $d(t) = A \sin(\omega t + 4) = 3 \sin(2t + 4)$; per la reiezione asintotica al disturbo pongo un polo complesso coniugato alla pulsazione $\omega = 2$. Il controllore di ordine minimo sarà della forma:

$$C(s) = \frac{b_2 s^2 + b_1 s + b_0}{(s^2 + 4)}$$

3. Costante di posizione $K_p = 4$:

$$L(s) = C(s) P(s)$$
$$K_p = L(0) = \frac{b_0}{2} \Rightarrow K_p = \frac{b_0}{2} = 4 \Rightarrow b_0 = 8$$

2. Sistema retroazionato con poli dominanti in $-2 \pm j$.

Polinomio caratteristico:

$$p_c(s) = (s^2 + 4)(s + 2) + 4b_2 s^2 + 4b_1 s + 32 = 0 \Rightarrow p_c(s) = s^3 + (4b_2 + 2)s^2 + (4b_1 + 4)s + 40 = 0$$

Polinomio desiderato:

$$p_d(s) = [(s + 2)^2 + 1] (s + \alpha) = s^3 + (\alpha + 4)s^2 + (4\alpha + 5)s + 5\alpha$$

Si impone $p_c(s) = p_d(s)$ e si ottiene:

$$\begin{cases} \alpha + 4 = 4b_2 + 2 \\ 4\alpha + 5 = 4b_1 + 4 \\ 5\alpha = 40 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} b_1 = 8.25 \\ b_2 = 2.5 \\ \alpha = 8 \end{cases}$$

Verifico: $-\alpha = -8 \ll -2 \Rightarrow$ i poli $-2 \pm j$ sono dominanti

4. Errore a regime nullo: {guadagno statico fra r ed y } = 1

Calcolo F :

$$F \frac{L(0)}{1 + L(0)} = 1 \Rightarrow F \frac{4}{5} = 1 \Rightarrow F = \frac{5}{4} = 1.25$$