

Assegnazione degli autovalori (tempo discreto)

Per ciascuna delle seguenti coppie (A, B) , che caratterizzano altrettanti sistemi a tempo discreto, dire quali degli obiettivi proposti per la matrice dinamica a ciclo chiuso $A+BF$ sono ottenibili. Per ciascun obiettivo ottenibile, calcolare una matrice F che lo ottiene. Provare ad usare entrambi i metodi visti a lezione: quello basato sulla formula di Ackermann (eventualmente usando retroazione preliminare e/o cambio di base per ricondursi in forma di Kalman) e quello basato sulla formula di Mitter. Confrontare i risultati e la difficoltà del procedimento: specialmente in quei casi in cui è noto che il risultato deve coincidere!

$$(i) \quad A = \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 3 & -3 & -1 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 2 \end{bmatrix}, \quad \begin{array}{l} a) \text{ stabilità asintotica} \\ b) \text{ autovalori} = 0, 1/2, -1/2 \\ c) \text{ autovalori} = 1/2, 1/3, 1/5 \end{array}$$

$$(ii) \quad A = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 2 & 2 \\ 2 & 1 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad \begin{array}{l} a) \text{ stabilità asintotica} \\ b) \text{ autovalori} = 0, 1/2, -1/2, 1/4 \\ c) \text{ autovalori} = 1/2, 1/3, 1/5 \end{array}$$

$$(iii) \quad A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 2 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ -1 & -1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad \begin{array}{l} a) \text{ stabilità asintotica} \\ b) \text{ autovalori} = 0, 1/2, -1/2 \\ c) \text{ autovalori} = 1/2, 1/3, 1/5 \end{array}$$

$$(iv) \quad A = \begin{bmatrix} -1/2 & 1/2 & 0 \\ -1/2 & -3/2 & 0 \\ -3/5 & -3/5 & 1/5 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad \begin{array}{l} a) \text{ stabilità asintotica} \\ b) \text{ autovalori} = 0, 1/2, -1/2 \\ c) \text{ autovalori} = 1/2, 1/3, 1/5 \end{array}$$

$$(v) \quad A = \begin{bmatrix} 2 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ -1 & 0 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}, \quad \begin{array}{l} a) \text{ stabilità asintotica} \\ b) \text{ autovalori} = 0, 1/2, -1/2 \\ c) \text{ autovalori} = 1/2, 1/3, 1/5 \end{array}$$

$$(vi) \quad A = \begin{bmatrix} 1 & -1/4 & 1 \\ 0 & -1/4 & 0 \\ 0 & 5/4 & 1 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad \begin{array}{l} a) \text{ stabilità asintotica} \\ b) \text{ autovalori} = 0, 1/2, -1/2 \\ c) \text{ autovalori} = 1/2, 1/3, 1/5 \end{array}$$