23/03/2020

E1 Dato

$$\begin{cases} \dot{x}_1 = -2x_1 + 6x_2 + u \\ \dot{x}_2 = -2x_1 + 5x_2 \end{cases}$$

1) AS/S/I ? Discutere la stabilità del sistema

2) ponendo x(0) e u(t)

$$\left. \begin{array}{l} x(0) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ u(t) = sca(t) \end{array} \right\} \longrightarrow x(t) \quad t \geq 0 \;?$$

quanto vale x(t)

1) $A = \begin{bmatrix} -2 & 6 \\ -2 & 5 \end{bmatrix}$

Senza fare conti aggiuntivi ci accorgiamo che la traccia è positiva e quindi il sistema instabile.

$tr(A) > 0 \Rightarrow$ sistema I

Analizziamo ora il punto movimento del sistema. Useremo più di un metodo.

Primo metodo:

2) Calcolo $x_L(t)$ tramite e^{At} e poi $x_F(t)$ con la TDL

movimento libero

movimento forzato

trasformata di Laplace

- Autovalori di A

$$\det(sI - A) = 0$$

$$\det \begin{bmatrix} s+2 & -6 \\ 2 & s-5 \end{bmatrix} = 0$$

$$(s+2)(s-5) + 12 = 0$$

$$s^2 - 3s + 2 = 0 \Rightarrow s = \frac{3 \mp \sqrt{9-8}}{2} = \frac{3 \mp 1}{2} \begin{cases} s_1 = 1 \\ s_2 = 2 \end{cases}$$

$s_1 + s_2 = tr(A)$

La somma degli autovalori è la traccia di A

2 variazioni $\Rightarrow$ 2 aut. con $Re > 0$

(le note in rosso del professore sono osservazioni aggiuntive, non importanti per la soluzione dell'esercizio)

Autovettori

Chiamiamo l'autovettore z per abitudine, potete chiamarlo come volete

$s_1 = 1$: $\quad A z = s_1 z$

Per autovettore si intende quel vettore che moltiplicato per la matrice o per l'autovalore da lo stesso risultato. Ci sono altri modi per ricavare gli autovettori.

$$\begin{bmatrix} -2 & 6 \\ -2 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} z_1 \\ z_2 \end{bmatrix} = 1 \cdot \begin{bmatrix} z_1 \\ z_2 \end{bmatrix}$$

$$\begin{cases} -2z_1 + 6z_2 = z_1 \\ -2z_1 + 5z_2 = z_2 \end{cases} \Rightarrow 6z_2 = 3z_1 \Rightarrow \begin{cases} z_1 = 2z_2 \\ \forall z_2 \end{cases}$$

Una volta risolta la prima equazione, la seconda è inutile, il sistema deve essere singolare.

Sost. nella 2ª eq.:

$$-4z_2 + 5z_2 = z_2$$

identità ✓

Scegliamo quindi un autovettore qualunque:

Scelgo $\begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix}$

$$s_2 = 2: \quad \begin{bmatrix} -2 & 6 \\ -2 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} z_1 \\ z_2 \end{bmatrix} = 2 \begin{bmatrix} z_1 \\ z_2 \end{bmatrix}$$

$$\begin{cases} -2z_1 + 6z_2 = 2z_1 \\ -2z_1 + 5z_2 = 2z_2 \end{cases} \Rightarrow \quad 6z_2 = 4z_1 \Rightarrow \begin{cases} z_1 = \frac{3}{2} z_2 \\ \forall z_2 \end{cases}$$

Stesso discorso di prima

Scegliamo un autovettore qualuqnue

Scelgo $\begin{bmatrix} 3 \\ 2 \end{bmatrix}$

• Matrice diagonalizzante

accostiamo in una matrice gli autovettori (ricordando l'ordine che abbiamo usato)!

$$T = \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} \Rightarrow T^{-1} A T = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}$$

autovettori di s_1 e s_2

(da ricordare l'ordine!)

s_1 s_2

(stesso ordine della matrice T)

in rosso: informazioni aggiuntive che ci ricordano di fare attenzione all'ordine degli autovettori e autovettori: l'ordine in cui si mettono gli autovettori nella matrice diagonalizzante, è l'ordine con cui compaiono sulla matrice diagonalizzata gli autovalori.

$$T^{-1} = \frac{1}{4-3} \begin{bmatrix} 2 & -3 \\ -1 & 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & -3 \\ -1 & 2 \end{bmatrix}$$

det(T)

Matrice dei complementi algebrici: per una matrice 2x2 (solo e soltanto 2x2) è calcolabile scambiando di posto i termini nella diagonale principale e invertendo i segni dei termini nella diagonale secondaria.

ESPONENZIALE DI MATRICE

- $$e^{At} = e^{T\begin{bmatrix}1 & 0\\ 0 & 2\end{bmatrix}T^{-1}t} = T\, e^{\begin{bmatrix}1 & 0\\ 0 & 2\end{bmatrix}t}\, T^{-1}$$

Matrice diagonalizzata

$$= \begin{bmatrix}2 & 3\\ 1 & 2\end{bmatrix}\begin{bmatrix}e^{t} & 0\\ 0 & e^{2t}\end{bmatrix}\begin{bmatrix}2 & -3\\ -1 & 2\end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix}2e^{t} & 3e^{2t}\\ e^{t} & 2e^{2t}\end{bmatrix}\begin{bmatrix}2 & -3\\ -1 & 2\end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix}4e^{t}-3e^{2t} & -6e^{t}+6e^{2t}\\ 2e^{t}-2e^{2t} & -3e^{t}+4e^{2t}\end{bmatrix}$$

• ML di x

Matrice lunga di prima

$$x_L(t) = e^{At}x(0) = \begin{bmatrix} \bullet & / \\ \bullet & / \end{bmatrix}\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} =$$

movimento libero di x

$$= \begin{bmatrix} 4e^{t} - 3e^{2t} \\ 2e^{t} - 2e^{2t} \end{bmatrix} \quad t \geq 0 \quad \begin{matrix} \leftarrow x_{L1}(t) \\ \leftarrow x_{L2}(t) \end{matrix}$$

- Calcolo $x_F(t)$ tramite TDL

$$\dot{x}_F = A x_F + b u \Rightarrow s X_F \cancel{- x(0)} = A X_F + b U$$

movimento forzato
di x

(non c'è x(0), perchè vale 0 nella componente
del movimento forzato, nei dati dell'esercizio x(0) era una
matrice colonna [{1},{0}])

$$(sI - A) X_F = b U$$

$$X_F = (sI-A)^{-1} b U = \underbrace{\begin{bmatrix} s+2 & -6 \\ 2 & s-5 \end{bmatrix}^{-1}}_{(sI-A)^{-1}} \underbrace{\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}}_{b} \underbrace{\frac{1}{s}}_{U(s)}$$

$$X_F = \frac{1}{(s-1)(s-2)} \begin{bmatrix} s-5 & 6 \\ -2 & s+2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \frac{1}{s}$$

$$= \frac{1}{//} \begin{bmatrix} s-5 \\ -2 \end{bmatrix} \frac{1}{s}$$

$$= \begin{bmatrix} \dfrac{s-5}{s(s-1)(s-2)} \\ \\ \dfrac{-2}{s(s-1)(s-2)} \end{bmatrix} \begin{matrix} \leftarrow X_{F1}(s) \\ \\ \leftarrow X_{F2}(s) \end{matrix}$$

Prima componente della trasformata di Laplace del movimento forzato

Secondo componente della trasformata di Laplace del movimento forzato

Antitrasformo con Heaviside

voglio trasformare questo in ....questo

$$X_{F1}(s) = \frac{s-5}{s(s-1)(s-2)} = \frac{\alpha}{s} + \frac{\beta}{s-1} + \frac{\gamma}{s-2}$$

denominatore comune e eguaglio i numeratori:

Eguaglio num: $\alpha(s-1)(s-2) + \beta s(s-2) + \gamma s(s-1) = s-5$

prima radice del denominatore $s=0 \Rightarrow 2\alpha = -5 \Rightarrow \alpha = -5/2$

seconda radice del denominatore $s=1 \Rightarrow -\beta = -4 \Rightarrow \beta = 4$

terza radice del denominatore $s=2 \Rightarrow 2\gamma = -3 \Rightarrow \gamma = -3/2$

Quindi

sostituisco i valori di alfa beta e gamma:

$$X_{F1}(s) = \frac{-5/2}{s} + \frac{4}{s-1} - \frac{3/2}{s-2}$$

Antitrasformo con le trasformate notevoli:

$$x_{F1}(t) = \left(-\frac{5}{2} + 4e^{t} - \frac{3}{2}e^{2t}\right) \mathrm{sca}(t)$$

Bisogna ora rifare l'antitrasformazione secondo Heaviside anche per la seconda componente, da fare a casa...

$$X_{F2}(s) = \dots$$

$$x_{F2}(t) = \dots$$

Quindi il movimento finale è la somma del vettore movimento libero e del vettore movimento forzato:

$$x(t) = x_L(t) + x_F(t) \qquad \square$$

Fine primo metodo.

OPPURE Secondo metodo (per risolvere il secondo punto dell'esercizio):

calcolo

Calcolo tutto con la TDL

Partendo da:

$$\left.\begin{array}{l} \dot{x} = Ax + bu \\ x(0) \\ u(t) \quad t \geq 0 \end{array}\right\} \rightarrow$$

arriviamo a scrivere che:

$$sX(s) - x(0) = AX(s) + bU(s)$$

(diversamente da prima, in cui stavamo calcolando solo il movimento forzato, in questo caso teniamo x(0), perchè siamo in una formula che non è legata solo al movimento forzato)

da cui ricaviamo che

$$\Rightarrow \quad X(s) = (sI - A)^{-1} x(0) + (sI - A)^{-1} b\, U(s)$$

sostituiamo i valori che abbiamo già calcolato prima e facciamo i conti:

$$X(s) = \underbrace{\begin{bmatrix} s+2 & -6 \\ 2 & s-5 \end{bmatrix}^{-1}}_{(sI-A)^{-1}} \underbrace{\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}}_{x(0)} + \underbrace{\begin{bmatrix} s+2 & -6 \\ 2 & s-5 \end{bmatrix}^{-1}}_{(sI-A)^{-1}} \underbrace{\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}}_{b} \underbrace{\frac{1}{s}}_{U(s)}$$

raccogliamo:

$$= \underbrace{\begin{bmatrix} s+2 & -6 \\ 2 & s-5 \end{bmatrix}^{-1}}_{(sI-A)^{-1}} \underbrace{\begin{bmatrix} 1+1/s \\ 0 \end{bmatrix}}_{x(0)+b\,U(s)}$$

Movimento complesivo:

(conti da fare a casa)

$$= \dots = \begin{bmatrix} \dfrac{(s-5)(s+1)}{s(s-1)(s-2)} \\ \dfrac{-2(s+1)}{s(s-1)(s-2)} \end{bmatrix} \dots$$

$\square$

Questo secondo metodo che abbiamo usato è molto più diretto e comodo, per esempio non ci fa passare per l'esponenziale di matrice

E2

Dati: $\dot{x} = Ax \qquad A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$

Domanda: AS/S/I ?

Per prima cosa ci accorgiamo che ci sono due autovalori con parte reale nulla, quindi sicuramente non si tratta di un sistema asintoticamente stabile. Può essere instabile o semplicemente stabile. La strategia da seguire è quella di calcolare il movimento libero, se scopriamo che il movimento libero rimane sempre limitato, il sistema è semplicemente stabile, se scopriamo che il movimento libero diverge, il sistema è instabile.

movimento libero di x

Calcolo $x_L(t)$ per $x(0)$ generico

A non è diagonalizzabile e quindi siamo costretti a usare la $\Rightarrow$ TDL

$$X_L(s) = (sI - A)^{-1} x(0) = \begin{bmatrix} s & -1 \\ 0 & s \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} x_{01} \\ x_{02} \end{bmatrix}$$

lasciamo x(0) indicato con lettere,
perchè ci stiamo riferendo a un generico x(0)

$$= \frac{1}{s^2} \begin{bmatrix} s & 1 \\ 0 & s \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{01} \\ x_{02} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1/s & 1/s^2 \\ 0 & 1/s \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{01} \\ x_{02} \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} \frac{1}{s} x_{01} + \frac{1}{s^2} x_{02} \\ \frac{1}{s} x_{02} \end{bmatrix}$$

Antitrasformate notevoli:

$$\mathcal{L}^{-1}\left[\frac{1}{s}\right] = \mathrm{sca}(t)$$

$$\mathcal{L}^{-1}\left[\frac{1}{s^2}\right] = \mathrm{ram}(t) = t\,\mathrm{sca}(t)$$

Quindi antitrasformiamo :

$$\Rightarrow x_L(t) = \begin{bmatrix} (x_{01} + x_{02} t)\,\mathrm{sca}(t) \\ x_{02}\,\mathrm{sca}(t) \end{bmatrix}$$

se $x_{02} \neq 0$ $x_L(t)$ diverge $\Rightarrow$ sistema |

D

E3

Dati: $\dot{x} = Ax$ $\quad A = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$

Anche in questo esercizio A non è diagonalizzabile, quindi usiamo la trasformata di Laplace

Domanda: AS/S/I?

Calcolo x_L: movimento libero

nel dominio delle trasformate:

$$X_L(s) = (sI - A)^{-1} x(0) = \begin{bmatrix} s & 0 \\ 0 & s \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} x_{01} \\ x_{02} \end{bmatrix} = \frac{1}{s^2} \begin{bmatrix} s & 0 \\ 0 & s \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{01} \\ x_{02} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{s} x_{01} \\ \frac{1}{s} x_{02} \end{bmatrix}$$

Antitrasformo:

$$\Rightarrow x_L(t) = \begin{bmatrix} x_{01}\,\mathrm{sca}(t) \\ x_{02}\,\mathrm{sca}(t) \end{bmatrix}$$

limitato $\forall\, x(0)$

$\Rightarrow$ sistema S $\square$

La strategia da seguire è quella di calcolare il movimento libero, se scopriamo che il movimento libero rimane sempre limitato, il sistema è semplicemente stabile, se scopriamo che il movimento libero diverge, il sistema è instabile.

E 4

Dato $\begin{cases} \dot{x}_1 = -x_1 + u \\ \dot{x}_2 = -3x_2 + u \\ y = 2x_2 \end{cases}$

(funzione di trasferimento)

FdT $G(s)$?

Schema a blocchi?

Non li abbiamo ancora visti a lezione, ma li introduciamo in maniera informale facendo un esempio.

$$G(s) = c\,(sI - A)^{-1}\,b + d = [0 \;\; 2] \begin{bmatrix} s+1 & 0 \\ 0 & s+3 \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} + 0$$

$$= \frac{1}{(s+1)(s+3)} [0 \;\; 2] \begin{bmatrix} s+3 & 0 \\ 0 & s+1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \frac{1}{''} [0 \;\; 2(s+1)] \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$= \frac{2\,\cancel{(s+1)}}{\cancel{(s+1)}(s+3)} = \frac{2}{s+3}$$

cancellazione polo/zero

(ne abbiamo parlato anche nelle lezioni di teoria. Questa cancellazione fa in modo che nella funzione di trasferimento ci sia un'informazione incompleta: vedendo il denominatore di primo grado si potrebbe pensare che l'ordine del sistema sia 1, ma in realtà è 2! Diremo che c'è una parte nascosta)

Facciamo ora lo schema a blocchi:

Dal sist. scalare

(MF, consideriamo FdT)

Trasformiamo il sistema secondo Laplace, considerando solo i movimenti forzati e la funzione di trasferimento:

$$\begin{cases} sX_1 = -X_1 + U \\ sX_2 = -3X_2 + U \\ Y = 2X_2 \end{cases}$$

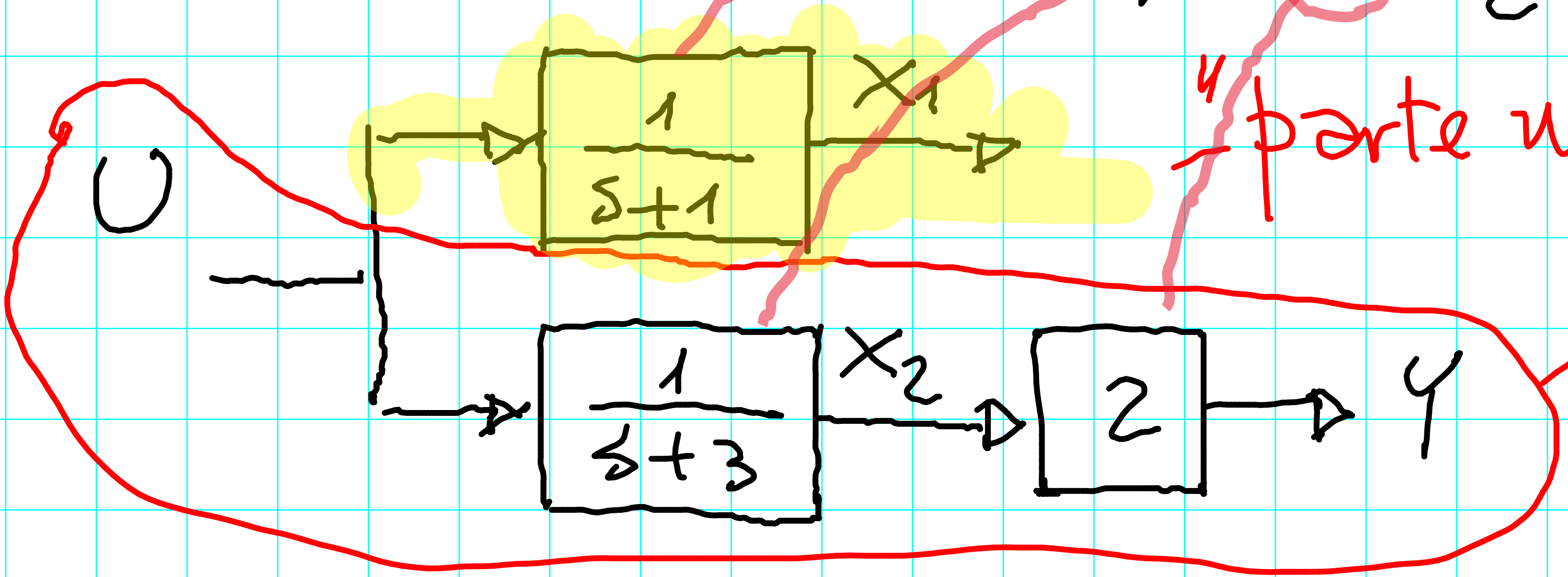
passaggi...

$$\Rightarrow \begin{cases} (s+1)X_1 = U \\ (s+3)X_2 = U \\ Y = 2X_2 \end{cases} \Rightarrow$$

passaggi...

$$\begin{cases} X_1 = \dfrac{1}{s+1} U \\ X_2 = \dfrac{1}{s+3} U \\ Y = 2X_2 \end{cases}$$

Una volta ricondotto il sistema in questa forma, è facile costruire lo schema a blocchi.



"parte nascosta"

$$\frac{Y(s)}{U(s)} = \frac{2}{s+3} = G(s)$$

Come abbiamo detto nella slide precedente, la funzione di trasferimento non vede l'intero sistema.

Altro modo di vedere il sistema:

Ricordiamo che se $y(t) = \int_0^t u(\tau)\, d\tau$ allora $Y(s) = \frac{1}{s} U(s)$

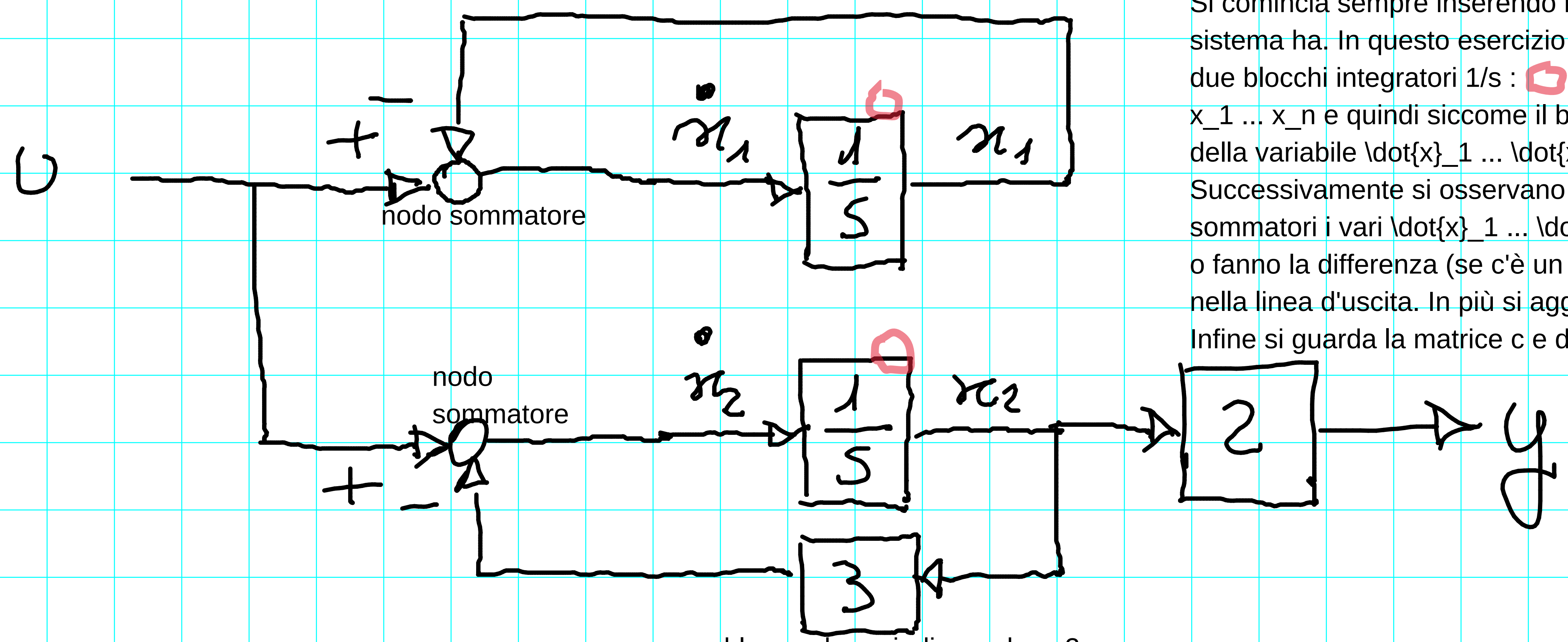
che

U(tau) d tau

Quindi $\frac{1}{s}$ è la FdT del sistema "integratore"

che si chiama integratore

Cioè se un sistema dinamico fa l'integrale dell'ingresso, lo chiamo integratore e la sua funzione di trasferimento è 1/s



Si comincia sempre inserendo n integratori in base al numero n di variabili che il sistema ha. In questo esercizio il sistmea ha due variabili di stato, quindi metto due blocchi integratori 1/s : . Le uscite di questi blocchi sono i vari segnali x_1 ... x_n e quindi siccome il blocco integra, il suo ingresso sarà la derivata della variabile \dot{x}_1 ... \dot{x}_n.

Successivamente si osservano le matrici A e b e si compongono con dei nodi sommatori i vari \dot{x}_1 ... \dot{x}_n. I nodi sommatori sommano (se c'è un +) o fanno la differenza (se c'è un -) le linee in entrata e trasmettono il risultato nella linea d'uscita. In più si aggiunge u dove serve.

Infine si guarda la matrice c e d e si compone l'uscita y

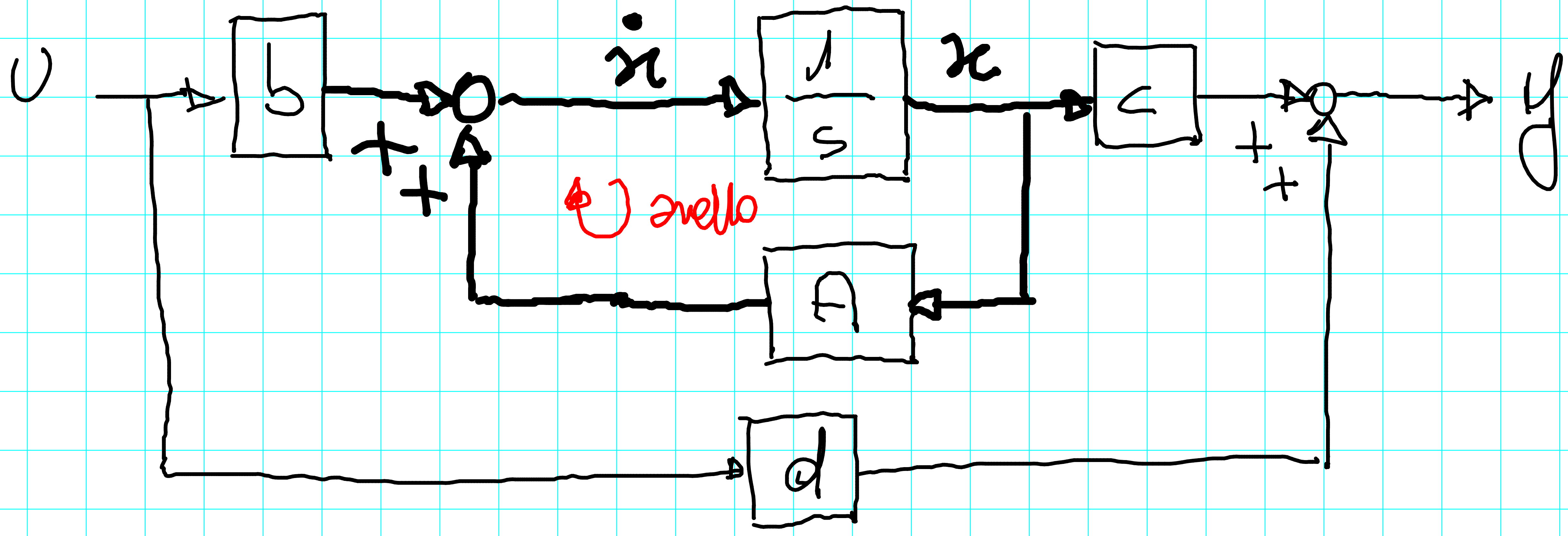
blocco che quindi prende x_2 e fa uscire 3x_2

Nella slide successiva è mostrato il caso generale

In generale

Schema di dove vanno, in maniera generica, le varie matrici nello schema a blocchi con l'integratore.

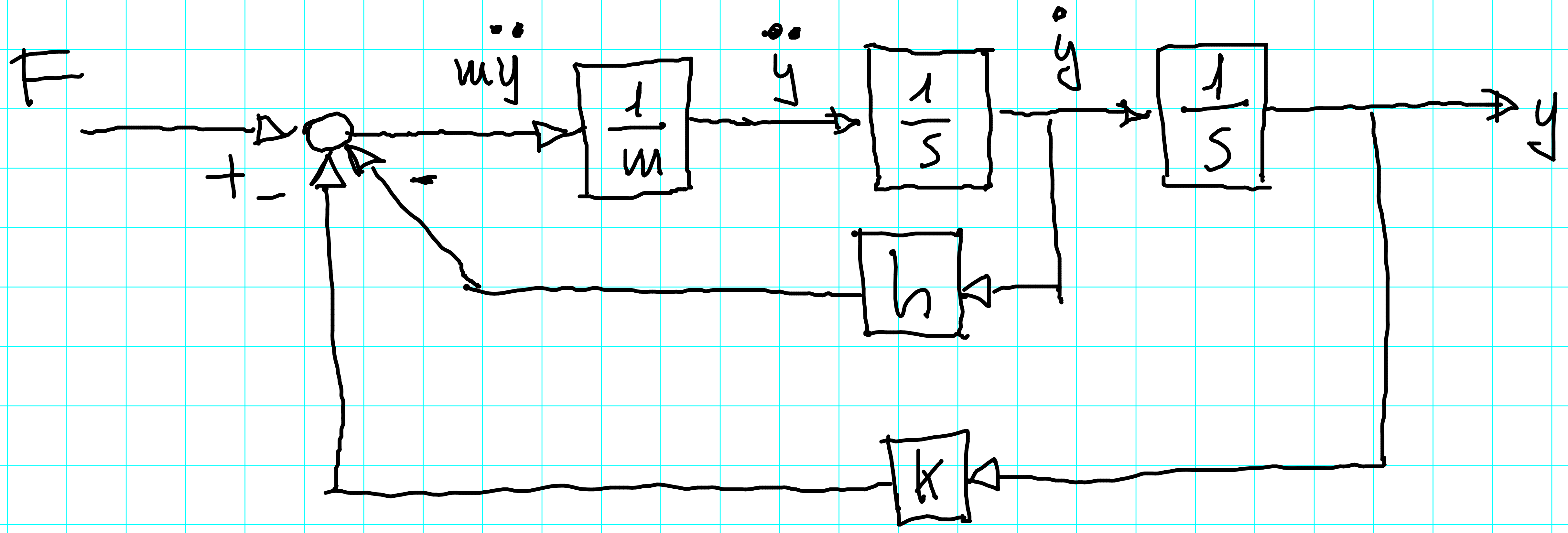
Questo schema va ripetuto per tutti le n x che ci sono nel sistema



$$\begin{cases} \dot{x} = Ax + bu \\ y = cx + du \end{cases}$$

E5

Massa - molla $\qquad m\ddot{y} = F - ky - h\dot{y}$



Questo esempio mostra bene che gli schemi a blocchi non sono schemi di flusso, non c'è un tempo con cui le cose si elaborano, avviene tutto contemporaneamente!

$\square$

E6

$$\dot{x} = A x \qquad A = \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ 2 & 1 \end{bmatrix} \qquad x(0) = \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$x_L(t) \quad t \geq 0$?

$$\left[\; A = \begin{bmatrix} \alpha & -\beta \\ \beta & \alpha \end{bmatrix} \Rightarrow \det(sI - A) = (s-\alpha)^2 + \beta^2 \right.$$

$$\left. \text{radici } \alpha \mp j\beta \;\right]$$

- Autovalori di A: $\quad 1 \mp j2$

- Autovettori

$$s_1 = 1 - j2$$

$$\begin{bmatrix} 1 & -2 \\ 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} z_1 \\ z_2 \end{bmatrix} = (1-j2) \begin{bmatrix} z_1 \\ z_2 \end{bmatrix}$$

$$\cancel{z_1} - 2z_2 = \cancel{z_1} - 2jz_1 \Rightarrow z_2 = jz_1 \quad \forall z_1 \qquad \Rightarrow \begin{bmatrix} 1 \\ j \end{bmatrix}$$

$$s_2 = 1 + j2 \qquad \Rightarrow \begin{bmatrix} 1 \\ -j \end{bmatrix}$$

...

- Matrice diagonalizzante

$$T = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ j & -j \end{bmatrix}$$

$$T^{-1} = \frac{1}{-2j} \begin{bmatrix} -j & -1 \\ -j & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1/2 & -j/2 \\ 1/2 & j/2 \end{bmatrix}$$

$$\bullet\ e^{At} = e^{T\begin{bmatrix}1-2i & 0\\ 0 & 1+2j\end{bmatrix}T^{-1}t} = T\,e^{[\cdot 4]t}\,T^{-1}$$

$$= \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ j & -j \end{bmatrix} \begin{bmatrix} e^{(1-2j)t} & 0 \\ 0 & e^{(1+2j)t} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1/2 & -j/2 \\ 1/2 & j/2 \end{bmatrix}$$

$$= \frac{1}{2} \begin{bmatrix} e^{(1-2j)t} & e^{(1+2j)t} \\ j e^{(1-2j)t} & -j e^{(1+2j)t} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & -j \\ 1 & j \end{bmatrix}$$

$$= \frac{1}{2} \begin{bmatrix} e^{(1-2j)t} + e^{(1+2j)t} & -j e^{(1-2j)t} + j e^{(1+2j)t} \\ j e^{(1-2j)t} - j e^{(1+2j)t} & e^{(1-2j)t} + e^{(1+2j)t}) \end{bmatrix}$$

• ML di x

$$x_L(t) = e^{At}x(0) = \left[\,\cdot\,\right]\begin{bmatrix} 2 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} e^{(1-2j)t} + e^{(1+2j)t} \\ j\,e^{(1-2j)t} - j\,e^{(1+2j)t} \end{bmatrix}$$

$$x_{L1}(t) = e^{t}\left(\cos(2t) - j\sin(2t)\right) + e^{t}\left(\cos(2t) + j\sin(2t)\right)$$

$$= 2e^{t}\cos(2t)$$

$$x_{L2}(t) = \ldots = 2e^{t}\sin(2t)$$

$\square$