

## Tracce delle soluzioni

**1.**

Vedi dispense del corso.

**2.**

1.

$$G(s) = -\frac{Z_{tf}}{Z_{ti}}$$

$$Z_{tf} = \frac{1}{sC} + \frac{1}{sC} + \frac{\frac{1}{sC} \cdot \frac{1}{sC}}{R} = \frac{1+2RCs}{RC^2s^2}$$

$$Z_{ti} = R + R + \frac{R^2}{\frac{1}{sC}} = R(2+RCs)$$

$$G(s) = -\frac{1+2RCs}{R^2C^2s^2(2+RCs)}$$

2.  $\Sigma$  ha uno zero in  $-\frac{1}{2RC}$  e tre poli in  $0, 0$ , e  $-\frac{2}{RC}$ . I modi sono  $1, t, e^{-\frac{2}{RC}t}$ .

3.

$$G(s) = -\frac{1+2RCs}{R^2C^2s^2(2+RCs)} = \frac{-2RCs-1}{R^3C^3s^3+2R^2C^2s^2}$$

$$\Leftrightarrow R^3C^3D^3y(t) + 2R^2C^2D^2y(t) = -2RCDu(t) - u(t)$$

**3.**

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

Eq. differenziale  $D^{*2}y(t) + 4 D^*y(t) + 4y(t) = D^{*2}u(t) + u(t)$

$$y_- := y(0^-) \quad Dy_- := Dy(0^-)$$

$$s^2 Y - y_- s - Dy_- + 4(sY - y_-) + 4Y = s^2 U + U$$

$$(s^2 + 4s + 4)Y = (s^2 + 1)U + y_- s + Dy_- + 4y_-$$

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

$$U(s) = \mathcal{L}[5\sin(t)] = 5 \cdot \frac{1}{s^2 + 1}$$

$$Y(s) = \frac{s^2 + 1}{s^2 + 4s + 4} \cdot \frac{5}{s^2 + 1} + \frac{y_- s + Dy_- + 4y_-}{s^2 + 4s + 4}$$

Impostiamo  $Y(s) = 0 \Leftrightarrow y(t) = 0, t \geq 0$

$$5 + y_- s + Dy_- + 4y_- = 0 \Leftrightarrow \begin{cases} y_- = 0 \\ Dy_- = -5 \end{cases}$$

Altro metodo:

$$\begin{bmatrix} a_2 & 0 \\ a_1 & a_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_+ - y_- \\ Dy_+ - Dy_- \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_2 & 0 \\ b_1 & b_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_+ - u_- \\ Du_+ - Du_- \end{bmatrix}$$

$$y(t) = 0, t \geq 0 \Rightarrow y_+ = 0, Dy_+ = 0$$

$$u(t) = \begin{cases} 0 & t < 0 \\ 5\sin(t) & t \geq 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} u_- = 0, Du_- = 0 \\ u_+ = 0, Du_+ = 5 \end{cases}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 4 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -y_- \\ -Dy_- \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 5 \end{bmatrix}$$

$$\begin{cases} -y_- = 0 \\ -4y_- - Dy_- = 5 \end{cases} \quad \begin{cases} y_- = 0 \\ Dy_- = -5 \end{cases}$$

4.

Vedi dispense del corso.

5.

1)

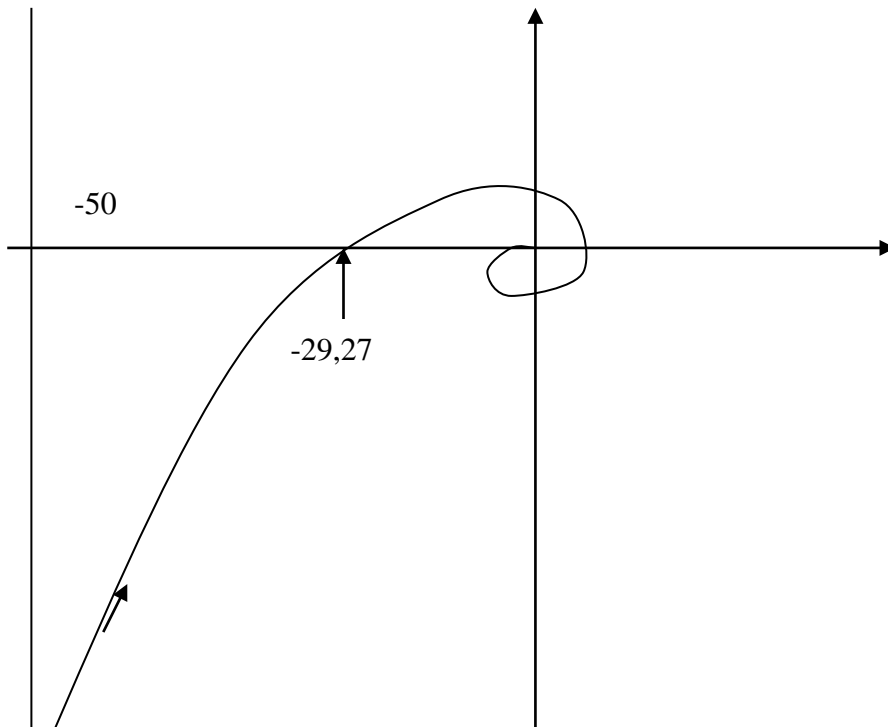
$$P(j\omega) = \frac{10(1-j\omega)^2}{(j\omega)(1+j\omega)^3}$$

$$\arg P(j\omega) = -\frac{\pi}{2} - 5 \operatorname{arctg} \omega$$

$$|P(j\omega)| = \frac{10}{\omega\sqrt{1+\omega^2}}$$

L'asintoto è verticale (il sistema è di tipo 2) e la sua ascissa è  $\sigma_a = 10[(-1-1) - (1+1+1)] = -50$ .

$$\omega \rightarrow \infty \quad \arg P(j\omega) \rightarrow -2\pi - \pi$$



Calcolo intersezione con l'asse reale negativo:

$$\arg P(j\omega_p) = -\pi$$

$$5 \operatorname{arctg} \omega_p = \frac{\pi}{2} \Rightarrow \omega_p = \operatorname{tg} \frac{\pi}{10} = 0,3249 \text{ rad}$$

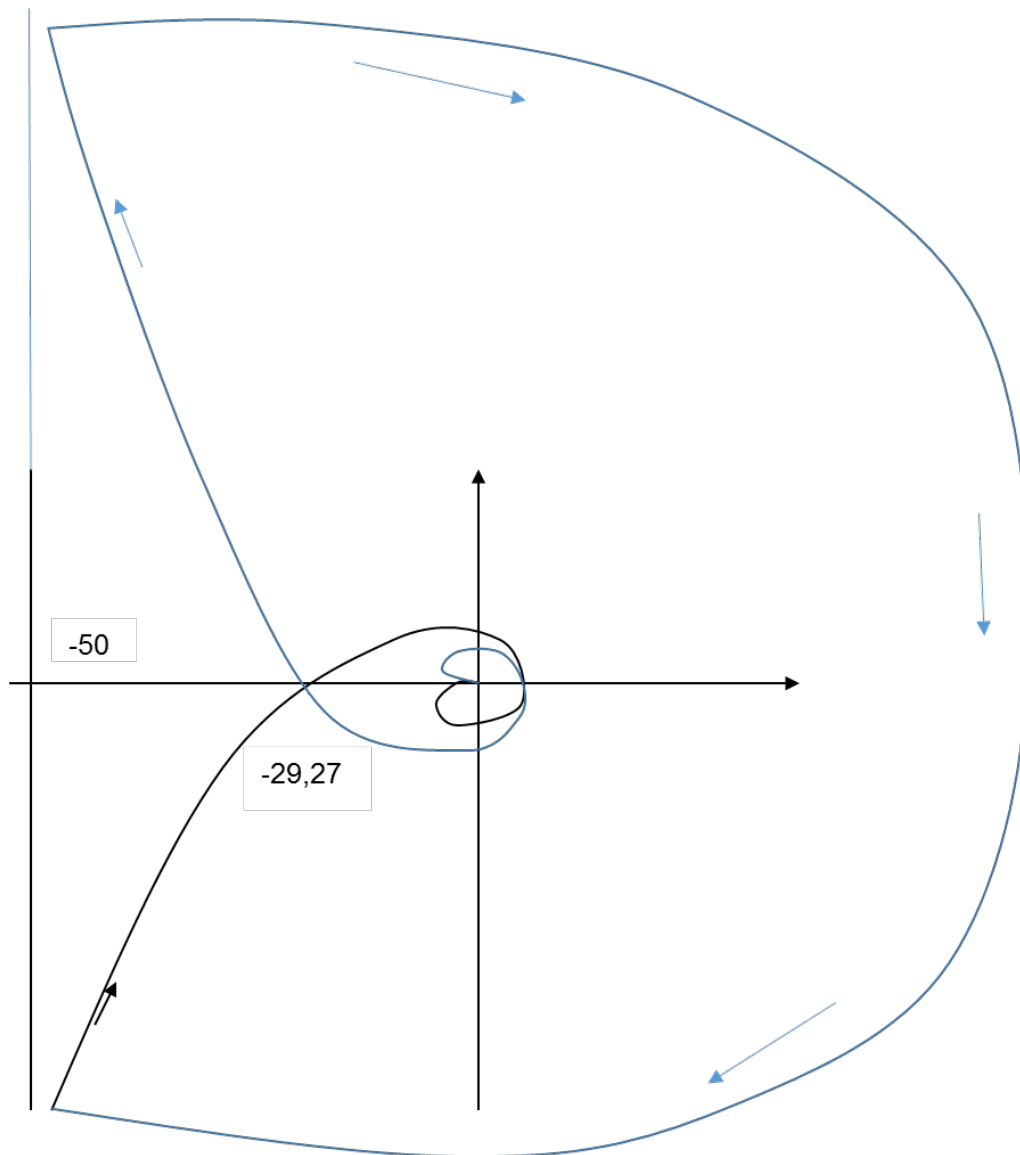
$$|P(j\omega_p)| = 29,27 \Rightarrow P(j\omega_p) = -29,27$$

2) Considerato che  $P(s)$  non ha poli a parte reale positiva, il caso particolare del Criterio di Nyquist afferma che l'eq.  $1 + P(s) = 0$  ha tutte le radici a parte reale negativa (sistema retroazionato asintoticamente stabile) se e solo se il diagramma polare completo (vedi disegno qui sotto) non tocca né circonda il punto critico  $-1$ . Dal diagramma sopra riportato risulta invece che il d.p.c. circonda 2 volte (in senso orario) il punto  $-1$ . Si conclude quindi:

numero radici  $\in \mathbb{C}_+ = 2$

numero radici  $\in j\mathbb{R} = 0$

numero radici  $\in \mathbb{C}_- = 4 - 2 = 2$



6.

Si osservi innanzitutto che si ha la seguente configurazione di poli e zeri:

- uno zero per  $s = 1$  con molteplicità 1
- uno polo per  $s = -1$  con molteplicità 1
- uno polo per  $s = -7$  con molteplicità 1

Essendo  $n - m = 1$  il luogo (sia diretto che inverso) presenta un asintoto.

**LUOGO DIRETTO** ( $K_1 \in [0, +\infty)$ ):

Tenendo conto delle seguenti osservazioni

- un punto dell'asse reale fa parte del luogo delle radici se si lascia alla sua destra un numero totale dispari di zeri e di poli.
- il luogo delle radici ha 2 rami.

si può dedurre che il luogo delle radici (per  $K_1 > 0$ ) ha l'andamento riportato in figura 1.

### LUOGO INVERSO ( $K_1 \in (-\infty, 0]$ ):

Tenendo conto delle seguenti osservazioni

- un punto dell'asse reale fa parte del luogo delle radici se si lascia alla sua destra un numero totale pari di zeri e di poli.
- il luogo delle radici ha 2 rami.
- Il luogo, oltre a due porzioni dell'asse reale, comprende una circonferenza con centro nello zero e raggio  $R = \sqrt{d_1 d_2} = 4$  (con  $d_1 = 2$  e  $d_2 = 8$ ).

si può dedurre che il luogo delle radici (per  $K_1 < 0$ ) ha l'andamento riportato in figura 2 e interseca l'asse reale nei punti di ascissa -3 e 5.

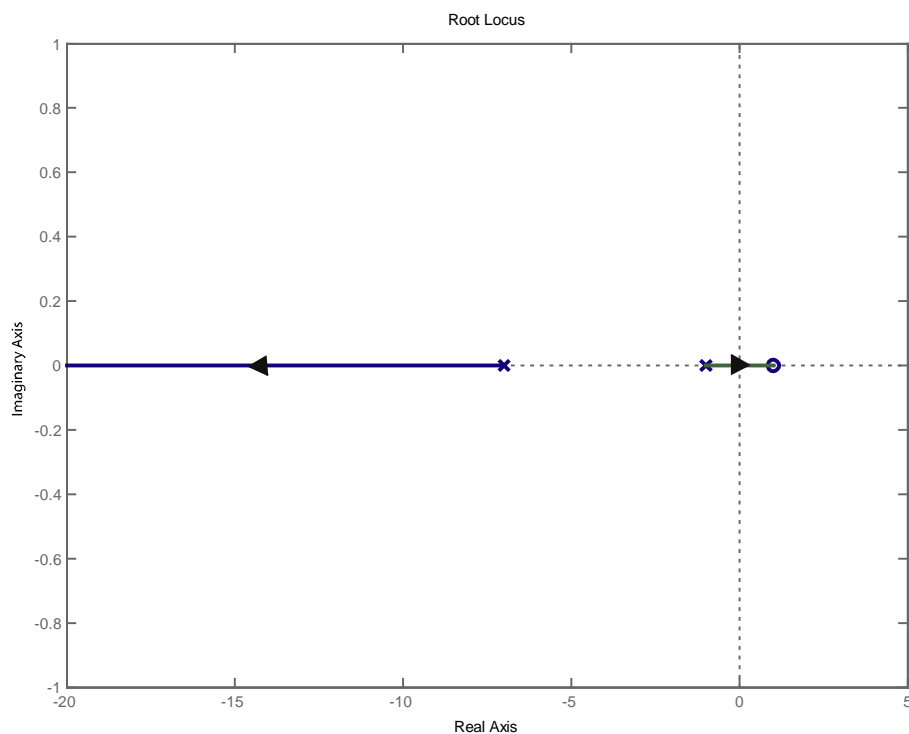


Figura 1. Luogo diretto

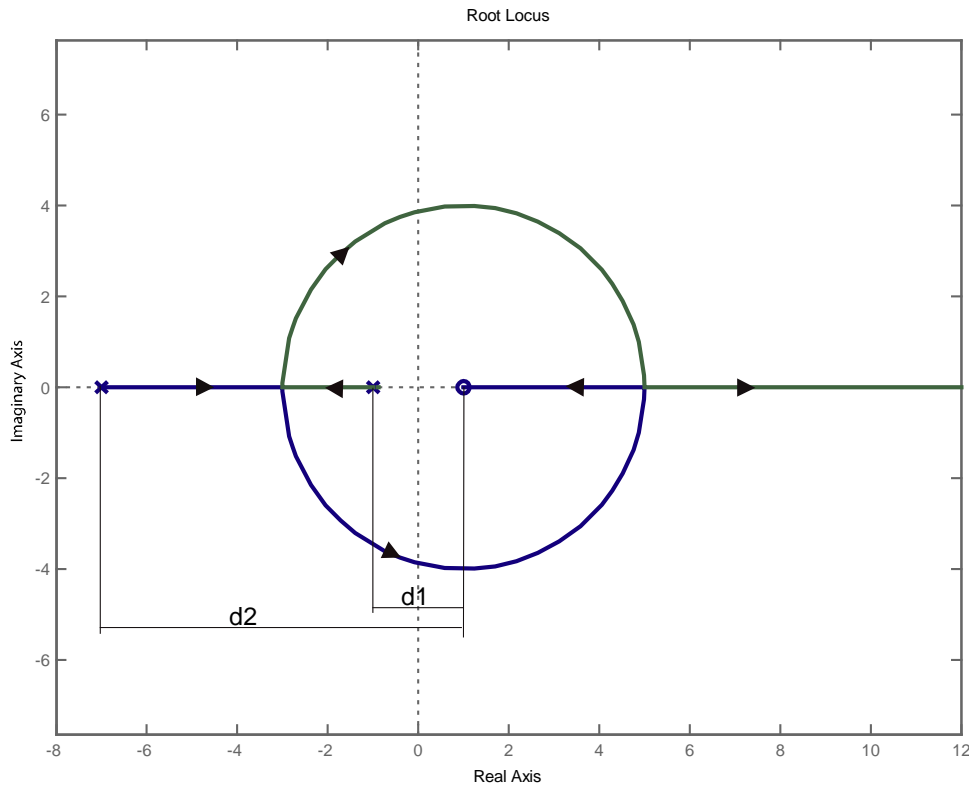


Figura 2. Luogo inverso

7.

L'equazione caratteristica del sistema in retroazione è

$$s^3 + 6s^2 + 8s + k = 0$$

La corrispondente tabella di Routh è:

3	1	8	0
2	6	k	0
1	48-k	0	
0	k		

Per la stabilità asintotica debbono valere le seguenti disequazioni:

$$48 - k > 0$$

$$k > 0$$

Il campo corrispondente alla stabilità asintotica del sistema è  $k \in (0, 48)$ .

- I. Ricordando che il grado di stabilità (nel piano complesso)  $G_s$  di un sistema asintoticamente stabile è definito come

$$G_s = -\max \{ \text{Re } p_1, \text{Re } p_2, \dots, \text{Re } p_n \}, \quad i=1..n, \text{ dove } p_i \text{ sono i poli del sistema}$$

e rappresenta la distanza minima dei poli del sistema dall'asse immaginario, il problema può essere risolto effettuando la traslazione nel piano complesso  $s = z - 0.2$ .

Ponendo  $s = z - 0.2$  si ottiene:

$$z^3 + 5.4z^2 + 5.72z - 1.368 + k = 0$$

La corrispondente tabella di Routh è:

3	1	5.72	0
2	5.4	-1.368+k	0
1	30.888-(k-1.368)	0	
0	-1.368+k		

Per cui i valori di  $k$  per cui il sistema retroazionato ammette  $G_s \geq 0.2s^{-1}$  sono quelli soddisfacenti il sistema di disequazioni:

$$-1.368 + k > 0$$

$$30.888 - (k - 1.368) > 0$$

cioè  $k \in [1.368, 32.256]$ .

8.

$$P_d(z) = \frac{z-1}{z} \mathcal{Z} \left[ \frac{P(s)}{s}, T \right]$$

$$\frac{P(s)}{s} = \frac{16}{s(s+2)(s+4)} = \frac{k_1}{s} + \frac{k_2}{s+2} + \frac{k_3}{s+4} = \frac{2}{s} - \frac{4}{s+2} + \frac{2}{s+4}$$

$$\mathcal{L}^{-1} \left[ \frac{P(s)}{s} \right] = 2 - 4e^{-2t} + 2e^{-4t} := p_s(t)$$

$$\mathcal{Z} [p_s(kT)] = \mathcal{Z} [2 - 4e^{-2 \cdot k \cdot 0.02} + 2e^{-4 \cdot k \cdot 0.02}] = \mathcal{Z} [2 - 4(e^{-0.04})^k + 2(e^{-0.08})^k]$$

$$= 2 \frac{z}{z-1} - 4 \frac{z}{z-0.9608} + 2 \frac{z}{z-0.9231}$$

$$P_d(z) = \frac{z-1}{z} \mathcal{Z} [p_s(kT)] = 2 - 4 \frac{z-1}{z-0.9608} + 2 \frac{z-1}{z-0.9231} = \frac{0.003000 \cdot z + 0.00302896}{(z-0.9608)(z-0.9231)}$$

$$T_{\tilde{u}}(z) = \frac{L(z)}{1+L(z)}, \quad L(z) = k P_d(z)$$

$$1 + k \frac{0.003 \cdot z + 0.00302896}{(z-0.9608)(z-0.9231)} = 0 \quad z^2 - 1.8839 \cdot z + 0.88691448 + 0.003 \cdot k \cdot z + 0.00302896k = 0$$

$$z^2 + (0.003 \cdot k - 1.8839)z + 0.00302896 \cdot k + 0.88691448 = 0 \quad Q(z) = 0$$

$$1) Q(1) > 0, \quad 0.00301448 + 0.00602896 \cdot k > 0 \quad k > -0.5$$

$$2) (-1)^2 Q(-1) > 0, \quad 3.77081448 + 0.00002896 \cdot k > 0 \quad k > -130207.68$$

$$3) |a_0| < a_2 \quad |0.00302896 \cdot k + 0.88691448| < 1 \quad \left. \begin{array}{l} k < 37.33 \\ k > -622.96 \end{array} \right\}$$

$$\boxed{-0.5 < k < 37.33}$$