Tracce delle soluzioni

1. Vedi dispense del corso.

2.

a)

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

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

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

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:

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

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

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

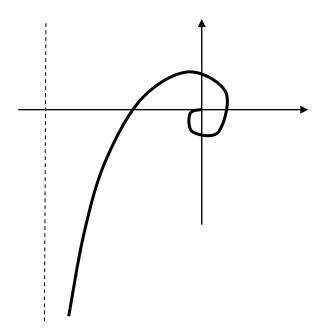
$$2x^2 - 7x + 1 = 0$$

$$x_{1,2} = 0.1492$$
 3,3508 $\Rightarrow \omega_1 = 0.3863$ $\omega_2 = 1.8305$

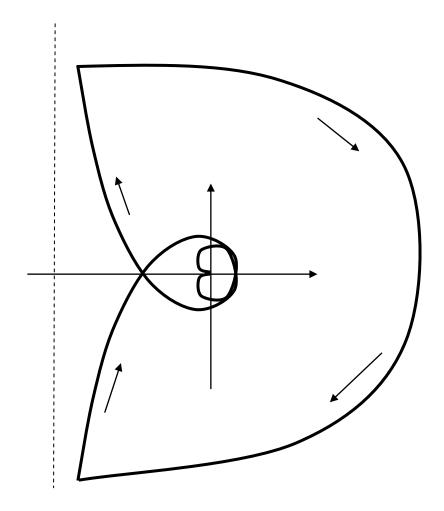
$$\arg L(j\omega_1) = -3{,}1416 \qquad \arg L(j\omega_2) = -6{,}2832$$

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)

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

3. Vedi appunti dell'insegnamento.

4.

L'equazione caratteristica del sistema retroazionato è:

$$1 + k \frac{s(s^2 + 1)}{(s^2 + 4)(s + 1)(s + 2)} = 0$$
$$s^4 + (3 + k)s^3 + 6s^2 + (12 + k)s + 8 = 0$$

I valori di k per i quali il sistema retroazionato è asintoticamente stabile sono quelli che che garantiscono la positività della prima colonna della tabella di Routh associata all'equazione caratteristica.

4	1	6
	8	
3	3+k	12+k
	0	
2	$\alpha(\mathbf{k})$	24+8k
	0	
1	β(k)	0
0	24+8k	

$$\alpha(k) = 6(3+k) - 12 - k = 5k + 6$$

$$\beta(k) = (5k+6)(12+k) - (3+k)(24+8k) = -3k^2 + 18k$$

Il sistema di disequazioni risultante ha come soluzione 0 < k < 6.

- 2) Si osservi innanzitutto che si ha la seguente configurazione di poli e zeri:
 - o uno zero per s = 0 con molteplicità 1
 - o uno zero per s = +j con molteplicità 1
 - o uno zero per s = -j con molteplicità 1
 - o uno polo per s = -1 con molteplicità 1
 - o uno polo per s = -2 con molteplicità 1
 - o uno polo per s = -2j con molteplicità 1
 - o uno polo per s = +2j con molteplicità 1

Essendo n-m=1 il luogo presenta un asintoto.

Tenendo conto delle seguenti osservazioni (luogo diretto):

- o 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.
- o il luogo delle radici ha 4 rami.
- Angolo di partenza del luogo dal polo +2j:

$$\begin{aligned} & \left\{ \text{angolo di p. da } p_i \right\} = \pi + \sum_{j=1}^m \arg(p_i - z_j) - \sum_{j \neq i} \arg(p_i - p_j) \\ & \left\{ \text{angolo di p. dal polo} + 2j \right\} = \pi + \left[\arg(2j) + \arg(2j + j) + \arg(2j - j) \right] + \\ & - \left[\arg(2j + 2j) + \arg(2j + 1) + \arg(2j + 2) \right] = \\ & \pi + \left(\frac{\pi}{2} + \frac{\pi}{2} + \frac{\pi}{2} \right) - \left(\frac{\pi}{2} + \arctan(2j) + \arctan(2j + 2) \right) = -108.43^{\circ} \end{aligned}$$

o Angolo di arrivo del luogo sullo zero 2j:

$$\begin{aligned} & \left\{ \text{angolo di a. su } z_i \right\} = \pi + \sum_{j=1}^n \arg(z_i - p_j) - \sum_{j \neq i} \arg(z_i - z_j) \\ & \left\{ \text{angolo di a. sullo zero } + \mathbf{j} \right\} = \pi + \left[\arg\left(j + 2j\right) + \arg\left(j - 2j\right) + \arg\left(j + 1\right) + \arg\left(j + 2\right) \right] + \\ & - \left[\arg\left(j + j\right) + \arg\left(j\right) \right] = \\ & \pi + \left(\frac{\pi}{2} - \frac{\pi}{2} + \arctan\left(1\right) + \arctan\left(1/2\right) \right) - \left(\frac{\pi}{2} + \frac{\pi}{2} \right) = 71.56^{\circ} \end{aligned}$$

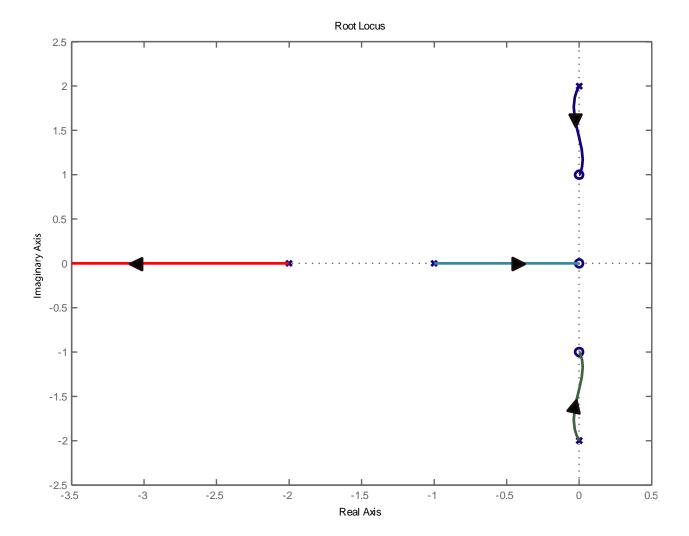
o Intersezioni del luogo con l'asse immaginario

Le intersezioni del luogo con l'asse immaginario si possono ottenere come soluzioni dell'equazione ausiliaria associata alla tabella di Routh in 1) per k=6:

$$(5 \cdot 6 + 6)s^2 + 24 + 8 \cdot 6 = 0$$

$$36s^2 + 72 = 0 \rightarrow s = \pm j\sqrt{2} = \pm j1.41$$

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



5.

Jyl convollant di proline minima pui san le strutture.

$$C(s) = \frac{b_2 s^2 + b_1 s + b_2}{s^2 + 9}$$

$$L(s) = C(s) P(s) = \frac{4 (b_2 s^2 + b_1 s + b_0)}{(s^2 + 9)(s + 2)}$$

$$K_{\rho} = \frac{4 b_0}{9 \cdot 2} = 4 \implies [b_0 = 18]$$

$$1 + L(s) = 0 + \frac{4 (b_2 s^2 + b_1 s + 18)}{s^3 + 2s^2 + 9s + 18} = 0$$

$$3^3 + 2s^2 + 9s + 18 + 4 b_2 s^2 + 4 b_1 s + 72 = 0$$

$$P_{\sigma}(s) = s^3 + (2 + 4 b_2) s^2 + (9 + 4 b_1) s + 90 = 0$$

$$P_{\sigma}(s) = s^3 + (2 + 4 b_2) s^3 + (3 + 4 b_1) s + 90$$
The polinomia constraints desiduate in the same points and the same points.

$$P_{d}(s) = \left[(s+2)^{\frac{1}{2}} + 1 \right] (s+c) =$$

$$= (s^{2}+4s+5) (s+c) =$$

$$= s^{3}+4s^{2}+5s+$$

$$+cs^{2}+4cs+5c =$$

$$P_{d}(s) = s^{3}+(4+c)s^{2}+(5+4c)s+5c$$

$$P_{d}(s) = P_{e}(s)$$

$$\begin{cases} 2+4b_{2} = 4+c \\ 3+4b_{1} = 5+4c \\ 90 = 5c \end{cases}$$

$$c = 18$$

$$4b_{2} = 20 \implies b_{2} = 5$$

$$4b_{1} = -4+72 = 68 \implies b_{1} = 17$$

$$c > 2$$

$$(cs) = \frac{5s^{2}+17s+18}{s^{2}+9}$$

$$((s) = 5 \frac{(s+1,7+j0,8+26)(s+1,7-j0,8+26)}{\text{MARR}(s+3j)(s-3j)}$$
(dala di F:

MARIENTENO HE) $T_{2y}(s) = F \cdot \frac{L(s)}{1+L(s)}$

Alphanismo $T_{2y}(s) = 1$

$$F \frac{L(0)}{1+L(0)} = 1 \quad ; \quad k_p = L(0) = 4$$

$$F \frac{4}{1+4} = 1 \implies F = \frac{5}{4} = 1,25$$

Le differenza marsima fra gli orgamenti della funzione y(1) & 4. Quindi l'ordine del sistem & n = 4. Ji effettua la sostiturione (K-4) -0 K: y(x-4)-8y(x-4+2)+16y(x-4+4)=16u(x-4+4)+16u(x-4+1) $16y(\kappa) - 8y(\kappa-2) + y(\kappa-4) = 16u(\kappa) + 16u(\kappa-3)$ La funcione di trosferimentos è $H(z) = \frac{16z^{4} + 16z}{16z^{4} - 8z^{2} + 1} \stackrel{\triangle}{=} \frac{b(z)}{a(z)}$ Per un sistema del 4º vordine il criterio di Tury officero: Condinione necessorie e sufficiente offenché il sistema mà sintaticomente tabile è che le reguenti disurguaglionne siona radispette: 1) a(1) >0: 16-8+1=9>0 ok! 2) (-1) (-1) >0: 16-8+1=9>0 3) | a. | < 94 : 1 < 16 OK'. 4) |ba| > |b3| : 255 > 0 OK. 5) (0) > (2) : 255² > 255.120 ok! Tokella di Jury 1 1 0 -8 0 16 16 0 -8 1 3 -255 0 120 0 0 120 0 -255