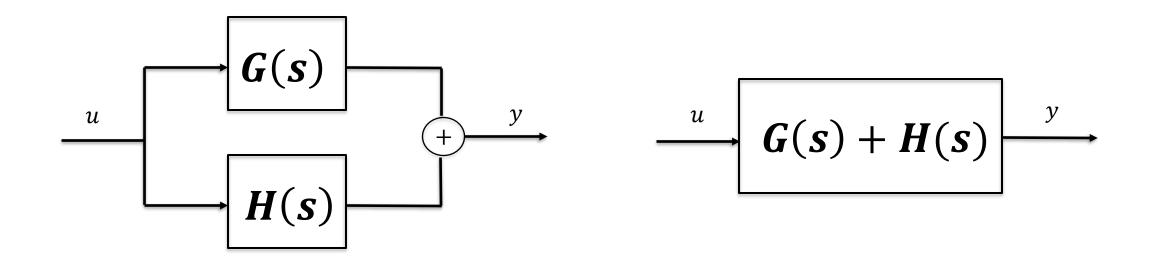


Fondamenti di Automatica – A.A. 2023/2024

Esercitazione 08: Sistemi interconnessi e risposta in frequenza

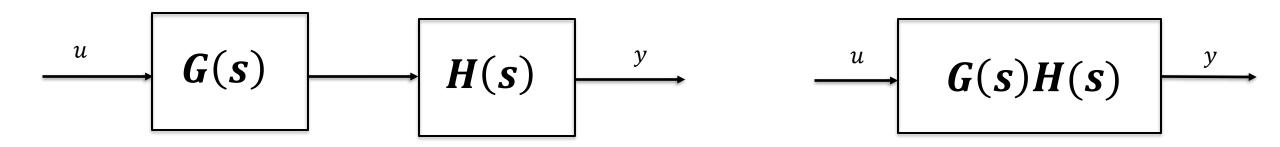
Ingegneria Informatica Prof. Fredy Ruiz

Schemi a blocchi - parallelo



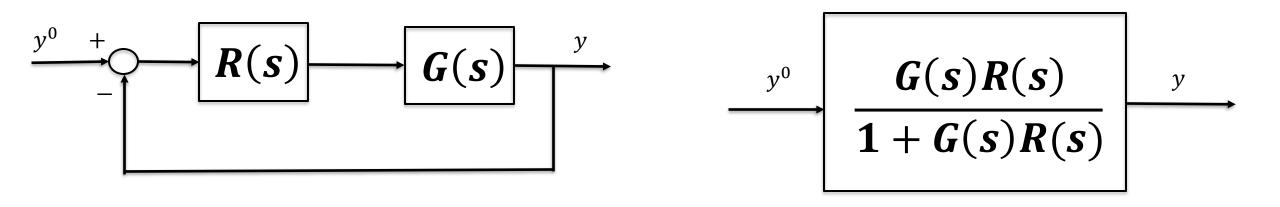
- Dati due sistemi G(s) e H(s) in parallelo, il sistema risultante sarà asintoticamente stabile solo se G(s) e H(s) sono asintoticamente stabile.
 - → La connessione in parallelo non sposta i poli dei sistemi

Schemi a blocchi - serie

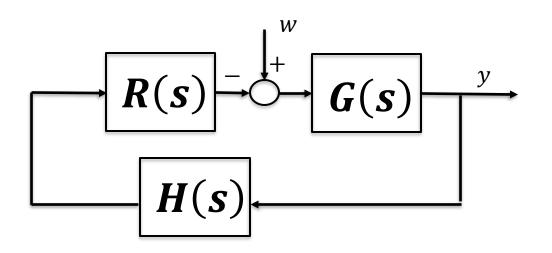


- Dati due sistemi G(s) e H(s) in serie, il sistema risultante sarà asintoticamente stabile solo se G(s) e H(s) sono asintoticamente stabile.
 - → La connessione in serie non sposta i poli dei sistemi

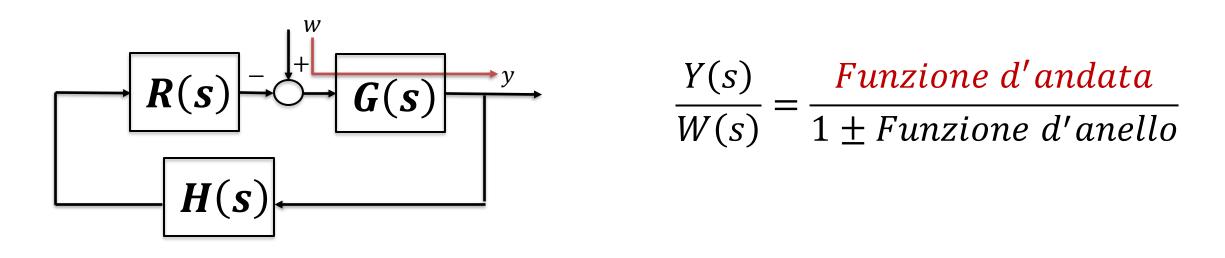
Schemi a blocchi - retroazione



- Dati due sistemi G(s) e R(s) in serie, il sistema risultante sarà asintoticamente stabile solo se 1 + G(s)R(s) è asintoticamente stabile.
 - → La connessione in retroazione SPOSTA i poli dei sistemi

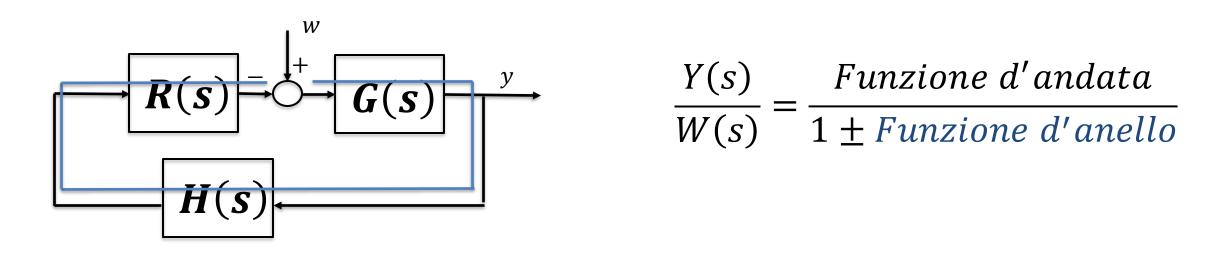


$$\frac{Y(s)}{W(s)} = \frac{Funzione \ d'andata}{1 \pm Funzione \ d'anello}$$



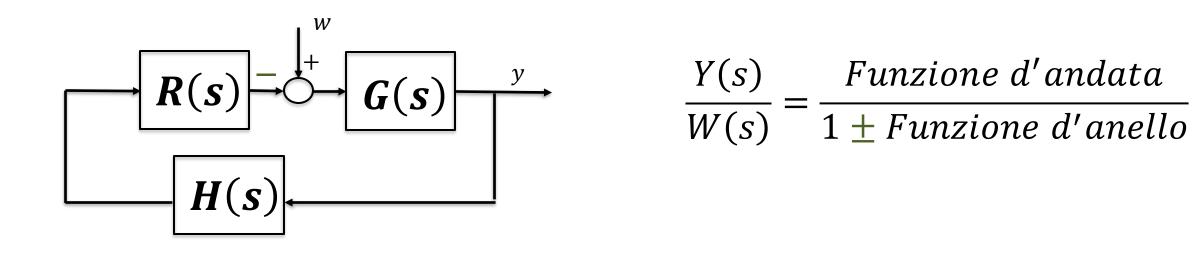
Funzione d'andata = tutte le funzioni di trasferimento tra ingresso e uscita

Funzione d'andata =
$$G(s)$$



Funzione d'anello = tutte le funzioni di trasferimento tra valle e monte del nodo sommatore

Funzione d'anello =
$$G(s)H(s)R(s)$$



Segno = è sempre opposto a quello della retroazione

$$Segno = +$$

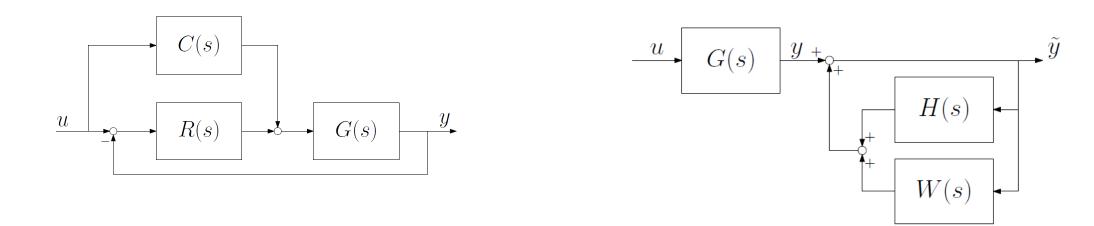
$$R(s) \xrightarrow{+} G(s)$$

$$H(s)$$

$$\frac{Y(s)}{W(s)} = \frac{Funzione \ d'andata}{1 \pm Funzione \ d'anello}$$

$$\frac{Y(s)}{W(s)} = \frac{G(s)}{1 + G(s)H(s)R(s)}$$

Schemi a blocchi – Sistemi complessi



Sfruttiamo le conoscenze di serie, parallelo e retroazione per descrivere con un'unica funzione di trasferimento il sistema complessivo.

Risposta in frequenza

Si consideri un sistema dinamico lineare

$$\begin{cases} \dot{x}(t) = Ax(t) + Bu(t) \\ y(t) = Cx(t) + Du(t) \end{cases}$$

Con funzione di trasferimento $G(s) = C(sI - A)^{-1}B + D$

Si definisce **risposta in frequenza** associata alla funzione di trasferimento G(s) la **funzione** $G(j\omega)$ della variabile reale $\omega \geq 0$

Teorema della risposta in frequenza

Se la matrice dinamica A del sistema non ha autovalori sull'asse immaginario (non abbiamo poli del tipo $s=\pm j$).

Allora all'ingresso sinusoidale con pulsazione ω , ampiezza \bar{u} e fase ϕ :

$$u(t) = \overline{u}\sin(\omega t + \varphi), \qquad t \geq 0$$

 \succ Esiste una condizione iniziale $\tilde{x}(0)$ tale che l'uscita y(t) è pari a

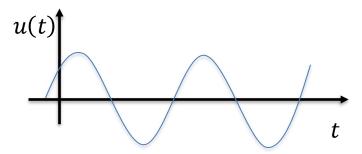
$$\widetilde{y}(t) = \overline{u}|G(j\omega)|\sin(\omega t + \varphi + \measuredangle G(j\omega)),$$

• Se il sistema è asintoticamente stabile, allora $y(t) \to \widetilde{y}(t)$ per $t \to +\infty$ per ogni condizione iniziale

Teorema della risposta in frequenza (interpretazione grafica)

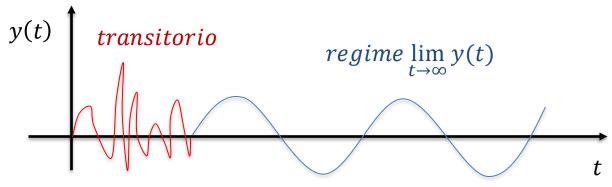
Dato l'ingresso sinusoidale:

$$u(t) = \bar{u}\sin(\omega t + \varphi), \qquad t \ge 0$$



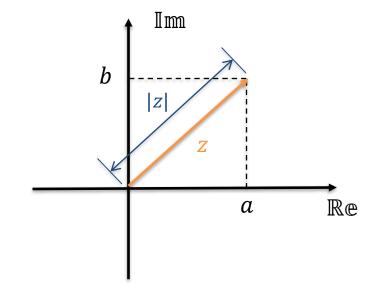
 A regime l'uscita sarà un segnale sinusoidale come l'ingresso ma sfasato e amplificato dalla funzione di trasferimento.

$$\lim_{t\to\infty} y(t) = \bar{u}|G(j\omega)|\sin(\omega t + \varphi + \angle G(j\omega)),$$



Modulo di una funzione complessa $G(j\omega)$

• Modulo di un numero complesso z=a+jb $|z|=\sqrt{\mathbb{R}\mathrm{e}(z)^2+\mathbb{I}\mathrm{m}(z)^2}$

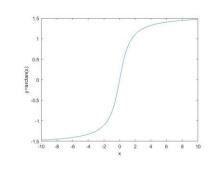


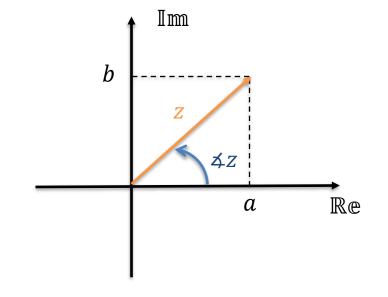
Esempio:

$$G(j\omega) = \frac{(a_1 + jb_1)}{(a_2 + jb_2)(a_3 + jb_3)} \rightarrow |G(j\omega)| = \frac{\sqrt{a_1^2 + b_1^2}}{\sqrt{a_2^2 + b_2^2} \sqrt{a_3^2 + b_3^2}}$$

Fase di una funzione complessa $G(j\omega)$

• Fase della funzione complessa z = a + jb





Esempio:

$$G(j\omega) = \frac{(a_1 + jb_1)}{(a_2 + jb_2)(a_3 + jb_3)} \rightarrow AG(j\omega) = + \operatorname{atan}\left(\frac{b_1}{a_1}\right) - \operatorname{atan}\left(\frac{b_2}{a_2}\right) - \operatorname{atan}\left(\frac{b_3}{a_3}\right)$$
Sommo i termini al numeratore

Sottraggo i termini al denominatore