Teoria dei Sistemi e Controllo Ottimo e Adattativo (C. I.)

Teoria dei Sistemi (Mod. A)

## Lezione 6: esercizi

Esercizio 1. Si consideri il sistema autonomo a tempo continuo  $\dot{x}(t) = Fx(t)$ , dove

$$F = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 2 & 4 & 0 \end{bmatrix}.$$

Si determinino i modi elementari del sistema e il loro carattere (limitato/convergente/divergente). Inoltre, si calcoli l'evoluzione del sistema a partire dalle condizioni iniziali

$$x'(0) = \begin{bmatrix} -2\\1\\2 \end{bmatrix}, \quad x''(0) = \begin{bmatrix} 1\\1\\1 \end{bmatrix}, \quad x'''(0) = \begin{bmatrix} 1\\0\\0 \end{bmatrix}.$$

Esercizio 2. Si consideri il seguente sistema a tempo continuo

$$\dot{x}(t) = \begin{bmatrix} -1 & 2 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} x(t) + \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} u(t)$$
$$y(t) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix} x(t)$$

Si determini la funzione di trasferimento del sistema e l'evoluzione forzata del sistema in corrispondenza degli ingressi

$$u'(t) = e^{-t}, t \ge 0, \quad e \quad u''(t) = t + e^{-t}, \ t \ge 0.$$

Esercizio 3. Sia

$$F = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & -1 \end{bmatrix}.$$

Si calcoli  $e^{Ft}$ ,  $t \ge 0$ , usando Laplace.

## Soluzioni

Esercizio 1. Modi: 
$$e^{3t}$$
 (divergente),  $e^{-2t}$  (convergente),  $e^{0t}=1$  (limitato).  
Evoluzione libera:  $x'(t)=\begin{bmatrix} -2\\1\\2 \end{bmatrix}$ ,  $x''(t)=\begin{bmatrix} \frac{13}{15}e^{3t}-\frac{1}{5}e^{-2t}+\frac{1}{3}\\ \frac{15}{15}e^{-2t}+\frac{13}{15}e^{3t}-\frac{1}{6}\\ \frac{26}{15}e^{3t}-\frac{2}{5}e^{-2t}-\frac{1}{3} \end{bmatrix}$ ,  $x'''(t)=\begin{bmatrix} \frac{1}{3}e^{3t}+\frac{2}{3}\\ \frac{1}{3}e^{3t}-\frac{1}{3}\\ \frac{2}{3}e^{3t}-\frac{2}{3} \end{bmatrix}$ ,  $t\geq 0$ .

Esercizio 2. F.d.T.  $W(s) = \frac{s-1}{(s+1)^2}$ . Evoluzione forzata:  $y'(t) = te^{-t} - t^2e^{-t}$ ,  $y''(t) = -1 + e^{-t} + 3te^{-t} - t^2e^{-t}$ ,  $t \ge 0$ .

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