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

Teoria dei Sistemi (Mod. A)

Lezione 13: esercizi suggeriti

Esercizio 1. Si consideri il sistema lineare a tempo discreto

$$x(t+1) = Fx(t) + Gu(t), \quad F = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & \alpha & 0 \end{bmatrix}, G = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha \in \mathbb{R}$$

Si determinino gli spazi raggiungibili $X_R(t)$, $t=1,2,\ldots$, al variare di $\alpha\in\mathbb{R}$. Si discuta la raggiungibilità del sistema al variare di $\alpha\in\mathbb{R}$.

Esercizio 2. Si consideri il sistema lineare a tempo discreto

$$x(t+1) = Fx(t) + Gu(t), \quad F = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 2 \end{bmatrix}, G = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

Si determini se il sistema è raggiungibile, e, se possibile, si calcoli l'ingresso a minima energia u(t) che porti il sistema dallo stato iniziale $x_0 = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}^{\mathsf{T}}$ allo stato finale $x^* = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}^{\mathsf{T}}$ in k = 1, 2 passi.

Soluzioni

Esercizio 1.
$$X_R(1) = \operatorname{span} \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \right\}, \ X_R(2) = \operatorname{span} \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \right\}, \ X_R(k) = \operatorname{span} \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ \alpha \end{bmatrix} \right\}, \ k \geq 3. \ \text{Il sistema è raggiungibile (in 3 passi) se e solo se } \alpha \neq 0.$$

Esercizio 2. Il sistema è raggiungibile (in 2 passi). Esiste un solo ingresso che porta il sistema in x^* in un passo: $u(0) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$. L'ingresso a minima energia che porta il sistema in x^* in due passi è: $u(0) = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$, $u(1) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$.