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.