



## Dipartimento di Ingegneria Università del Sannio

## Corso di Sistemi Dinamici

## A.A. 2021/2022

Tempo a disposizione: 90 min. È consentita la consultazione di testi e appunti e l'utilizzo di Matlab/Simulink su un portatile.

È categoricamente **vietato** l'utilizzo di qualunque applicazione di **messaggistica** su portatile o smartphone; la trasgressione comporta l'**esclusione dalla prova scritta**.

17 Gennaio 2022 Matricola: ...... Candidato(a): ......

1. Il sistema meccanico riportato in Fig. 1 con ingresso F e uscita x include una molla non lineare la cui forza elastica di richiamo è descritta dalla legge  $f_s = -k \ln(1 - \alpha x)$  N, in cui k e  $\alpha$  sono delle costanti. Assumendo k = 1:

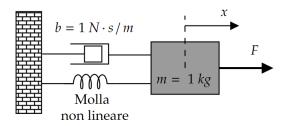


Figura 1: Sistema massa molla non lineare

- (a) Linearizzare il sistema intorno al punto di equilibrio corrispondente all'ingresso costante  $F = 1 \,\mathrm{N};$
- (b) Trovare la funzione di trasferimento del sistema linearizzato (in funzione del parametro  $\alpha$ ) e discuterne la stabilità.
- 2. Nella Fig. 2 sono riportati i diagrammi di Bode del modulo corrispondenti a due diversi sistemi dinamici:
  - (a) Determinare il guadagno statico  $\mu$  per entrambi i sistemi;
  - (b) Quanti poli e quanti zeri ha il sistema corrispondente al diagramma riportato in Fig. 2b;
  - (c) Dalla Figura 2a, determinare il valore della pulsazione  $\omega_1$  e scrivere la funzione di trasferimento corrispondente.
- 3. Dato lo schema a blocchi del sistema tempo discreto riportato in Fig. 3.

  Dopo aver determinato l'equazione alle differenze che descrive il sistema tempo-discreto,
  - (a) Trovare la rappresentazione nello spazio di stato del sistema, commentare la stabilità e trovare il tempo di assestamento all'1%, ammesso che ciò abbia senso;
  - (b) Trovare la funzione di trasferimento e il guadagno statico del sistema;
  - (c) Trovare la risposta forzata y(k) corrispondente all'ingresso  $u(k) = (-1)^{k-3}\delta_{-1}(k-3)$ .

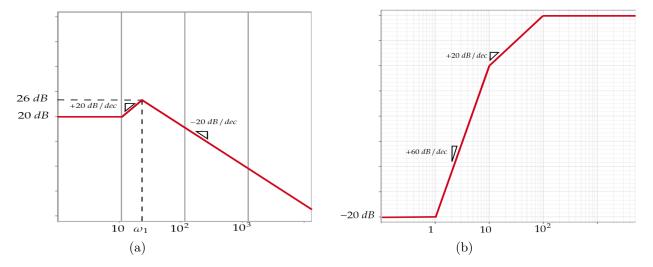


Figura 2: Diagrammi di Bode del modulo

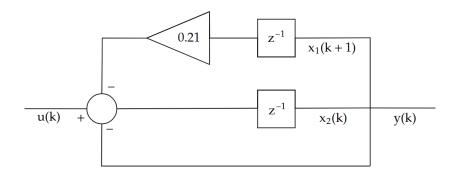


Figura 3: Schema a blocchi del sistema tempo discreto