

1. Nella Figura 1 è schematizzato un motore elettrico in corrente continua con un carico sull'asse caratterizzato dalla coppia  $T$ , dall'angolo di rotazione  $\theta$ , dal coefficiente di attrito viscoso  $b_v$  e dal momento d'inerzia  $J$ . Inoltre  $v$  denota la tensione d'armatura,  $i$  la corrente d'armatura,  $R$  ed  $L$  la resistenza e l'induttanza d'armatura,  $e_b$  la contro-forza elettromotrice. Infine denotiamo con  $K_m$  la costante del motore.

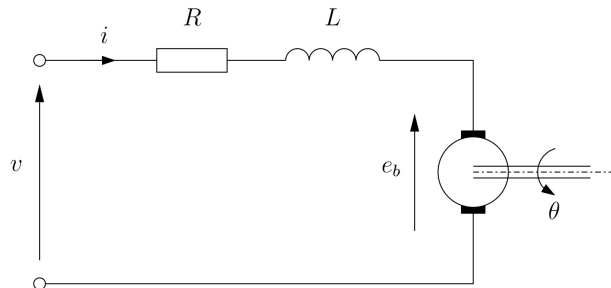


Figure 1: DC motor

- Ottenere una rappresentazione con stato del sistema elettromeccanico considerando come ingresso la tensione d'armatura e come uscita la velocità angolare dell'asse di rotazione.
  - Calcolare la funzione di trasferimento corrispondente al modello con stato del punto (a).
  - Dati i valori numerici  $J = 0.01 \text{ kg}\cdot\text{m}^2$ ,  $b_v = 0.001 \text{ N}\cdot\text{m}\cdot\text{s}$ ,  $K_m = 1 \text{ V}/(\text{rad/s})$ ,  $R = 10 \text{ }\Omega$ ,  $L = 1 \text{ H}$ , determinare l'andamento della velocità angolare per un salto istantaneo di tensione applicata da 0 a 1 V nel momento in cui il motore sta ruotando a 100 giri/min.
  - Come si modifica la rappresentazione con stato e la funzione di trasferimento se si prende quale uscita la posizione angolare dell'asse e non la sua velocità? Se al sistema si applicasse lo stesso ingresso e condizione iniziale del punto precedente, quale relazione esisterebbe tra l'uscita del presente sistema e quella del punto precedente?
2. Si consideri il sistema tempo-discreto

$$x[k+1] = \begin{bmatrix} 1.5 & -0.56 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} x[k] + \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} u[k],$$

$$y[k] = [0.1 \quad 0.08] x[k].$$

- Calcolare la funzione di trasferimento, zeri e poli del sistema.
- Discutere la stabilità del sistema.
- Rappresentare il sistema nella forma ingresso-uscita (equazione alle differenze) mettendo in relazione  $u[k]$  e  $y[k]$ .
- Calcolare la risposta all'ingresso  $u[k] = e^{-3kT}$  applicato al tempo  $k = 0$ .

(e) Tracciare uno schema a blocchi con ritardi.

3. Per la seguente funzione di periodo 4

$$f(t) = \begin{cases} t - 1 & \text{se } t \in [0, 2), \\ 3 - t & \text{se } t \in [2, 4), \end{cases}$$

(a) Disegnare un grafico su tre periodi.

(b) Determinare la serie di Fourier.

4. Si consideri il sistema di figura 2.

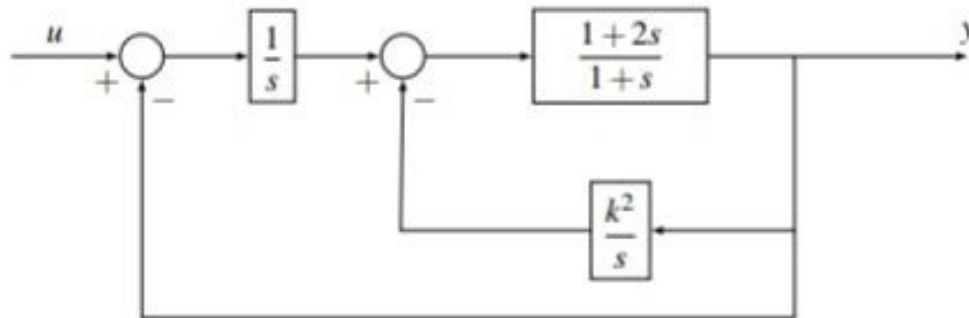


Figure 2: Feedback System.

(a) Calcolare la funzione di trasferimento da  $u$  a  $y$ ;

(b) Determinare il valori di  $k$  che assicurano la stabilità asintotica del sistema.

5. Data la funzione di trasferimento

$$G(s) = \frac{10(10 + 100s)(s - 10)}{(s^2 + 101s + 100)},$$

(a) Tracciare i diagrammi di Bode.

(b) Determinare la pulsazione  $\omega_1$  dove il guadagno d'ampiezza vale 0 dB e la frequenza  $\omega_2$  dove il guadagno di fase vale  $-60^\circ$ .

---