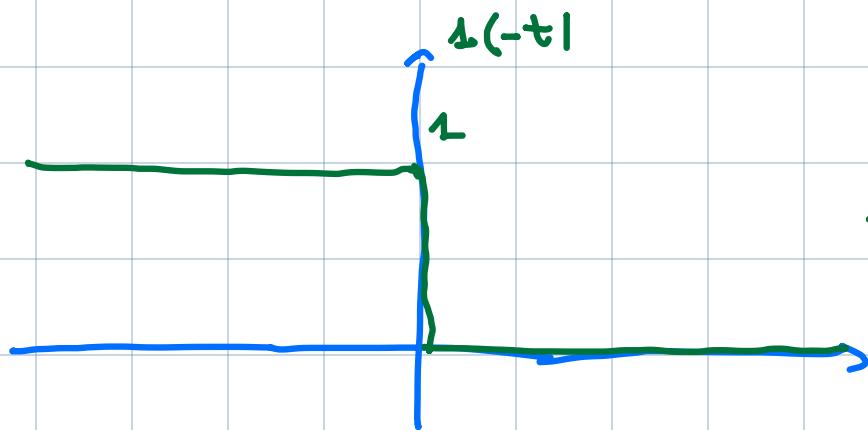


PROBLEMA DELLA DETERMINAZIONE
 DELLA RISPOSTA DI UN SISTEMA LTI-IC
 ALL'INGRESSO $1(-t)$



$y(t)$ PER $t < 0 \rightarrow y_{ss}(t) = G(0)$

$$\left\{ \begin{array}{l} \dot{x}(t) = Ax(t) + Bu(t) \\ y(t) = Cx(t) + Du(t) \end{array} \right.$$

$$y(0) = Cx_0$$

$$\begin{aligned} \dot{y}(t) &= C\dot{x}(t) + D\dot{u}(t) = \\ &= C(Ax(t) + Bu(t)) + D\dot{u}(t) \end{aligned}$$

$$y(t) = CAx_0$$

$$\ddot{y}(t) = \dots$$

$$\ddot{y}(0) = CA^2 x_0$$

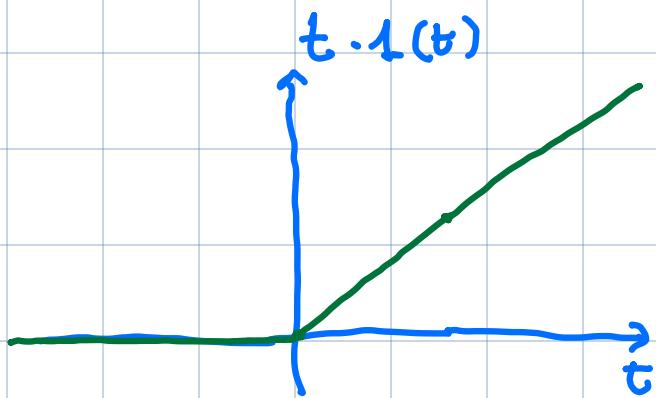
$$\begin{bmatrix} y(0) \\ \dot{y}(0) \\ \ddot{y}(0) \\ \dddot{y}(0) \end{bmatrix} = \underbrace{\begin{bmatrix} C \\ CA \\ CA^2 \\ CA^3 \end{bmatrix}}_{\Theta} x_0$$

$$x_0 = \Theta^{-1} \begin{bmatrix} y(0) \\ \dot{y}(0) \\ \ddot{y}(0) \\ \dddot{y}(0) \end{bmatrix}$$

$$y(t), t > 0 \rightarrow \mathcal{L}^{-1} [C(SI_n - A)^{-1} x_0]$$

$$\frac{C_{11}}{S+1} + \frac{C_{12}}{(S+1)^2} + \frac{C_{21}}{(S+2)} + \frac{C_{22}}{(S+2)^2}$$

RAMPÀ



$$\mathcal{L}[t \cdot 1(t)] = \frac{1}{S^2}.$$

TEOREMA DELLA MOLTIPLICAZIONE PER T

$$f(t) \stackrel{.}{=} F(s)$$

$$t f(t) \stackrel{.}{=} -\frac{df}{ds}$$

$$\int_0^{+\infty} t \cdot f(t) e^{-st} dt = \int_0^{+\infty} -\frac{\partial}{\partial s} (f(t) e^{-st}) dt$$

$$f(t) \cdot e^{-st} \quad t \cdot F(t) \cdot e^{-st} =$$

$$= -\frac{\partial}{\partial s} (f(t) \cdot e^{-st})$$

$$= -\frac{d}{ds} \left(\int_0^{+\infty} f(t) e^{-st} dt \right) = -\frac{dF}{ds}$$

$$\mathcal{L}(t \cdot 1(t)) = -\frac{d}{ds} (\mathcal{L}(1(t))) =$$

$$= -\frac{d}{ds} \left(\frac{1}{s} \right) = \frac{1}{s^2}$$

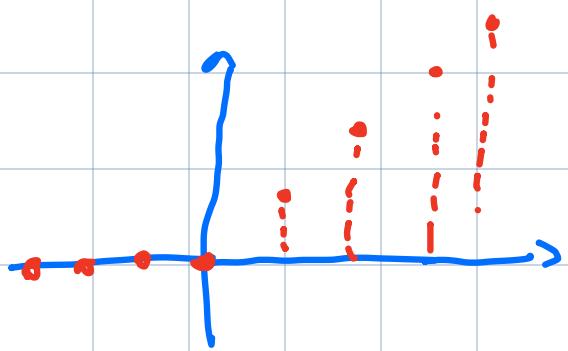
$$Y(s) = G(s) \cdot \frac{1}{s^2}$$

$$\frac{s-1}{s^2(s+1)^2(s+2)^2} = \frac{C_{11}}{s} + \frac{C_{12}}{s^2} + \frac{C_{21}}{s+1} + \\ + \frac{C_{22}}{(s+1)^2} + \frac{C_{31}}{(s+2)}$$

$$y(t) = C_{11} t (t) + C_{12} t - 1 (t) + C_{21} e^{-1} 1(t) + \\ + C_{22} t \cdot e^{-t} + C_{31} e^{-2t} 1(t) + C_{32} t \cdot e^{-2t} 1(t)$$

RAMP DISCRETA

$$k \cdot 1(k) = \begin{cases} k & k \geq 0 \\ 0 & k < 0 \end{cases}$$



TEOREMA DELLA ROLTIPLICAZIONE

PER k

$$f(k) = F(z)$$

$$k f(k) = -z \frac{dF}{dz}$$

$$1(k) = \frac{z}{z-1}$$

$$k \cdot 1(k) = -z \frac{d}{dz} \left(\frac{z}{z-1} \right) =$$

$$= \frac{(z-1) - z}{(z-1)^2} = \frac{z}{(z-1)^2}$$

$$Y(z) = G(z) \cdot \frac{z}{(z-1)^2}$$

TEOREMI ASINTOTICI

- VALORE INIZIALE .

- VALORE FINALE

$$\begin{array}{ll} CT & \lim_{t \rightarrow 0^+} f(t) \\ & \text{VAL. INIZ.} \end{array}$$

$$DT \quad f(0)$$

$$\begin{array}{ll} CT & \lim_{t \rightarrow +\infty} f(t) \\ & \text{VAL. FINALE} \end{array}$$

$$DT \quad \lim_{k \rightarrow +\infty} F(k)$$

TEOREMA DEL VALORE INIZIALE

SIA $f(t)$ DI CLASSE L

$$\lim_{t \rightarrow 0^+} f(t) = \lim_{s \rightarrow \infty} s F(s)$$

SIA $f(z)$ Z-IRRAZIONABILE

$$f(0) = \lim_{z \rightarrow 0} f(z)$$

$$f(z) = f(0) + \frac{f'(0)}{z} + \frac{f''(0)}{z^2} + \dots$$

TEOREMA DEL VALORE FINALE

SIA $f(t)$ CONTINUA E DI CLASSE L

E

$$f_\infty = \lim_{t \rightarrow +\infty} f(t)$$

ESISTA. ALLORA

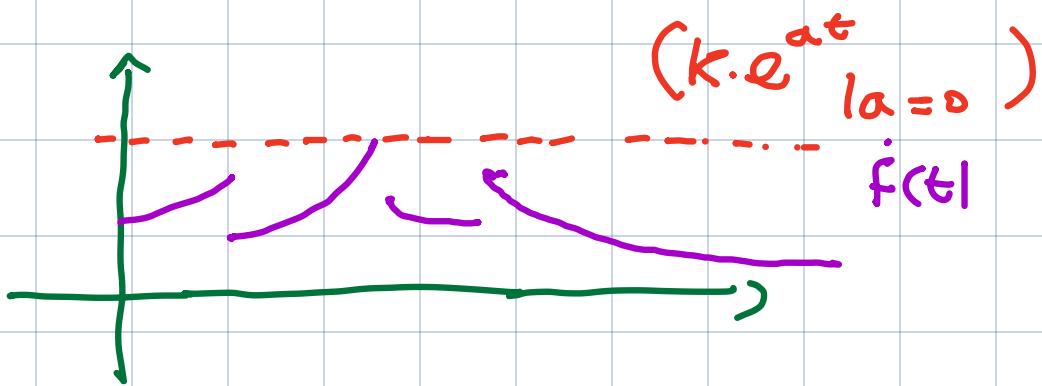
$$f_\infty = \lim_{s \rightarrow 0} s F(s)$$

SE $f(t)$ È CONTINUA E DI CLASSE L ALLORA $\dot{F}(t)$ È DI CLASSE L

$$\int_0^{+\infty} \dot{F}(t) e^{-st} dt = s F(s) - f(0)$$

$$\lim_{s \rightarrow 0} \int_0^{+\infty} \dot{F}(t) e^{-st} dt = \lim_{s \rightarrow 0} s F(s) - f(0)$$

$$\lim_{t \rightarrow +\infty} \dot{f}(t) = 0$$



$$\int_0^{+\infty} f(t) \lim_{s \rightarrow 0} e^{-st} dt = \lim_{s \rightarrow 0} s \bar{F}(s) - f(0)$$

$$\int_0^{+\infty} \dot{F}(t) dt = \lim_{s \rightarrow 0} s \bar{F}(s) - f(0)$$

$$F(t) \Big|_0^{+\infty} = \lim_{s \rightarrow 0} s \bar{F}(s) - f(0)$$

$$f_\infty - f(\zeta) = \lim_{\delta \rightarrow 0} SF(\zeta) - f(\zeta)$$

SIA $f(\zeta)$ Z-TRANSFORMABILE E

SUPPONIAMO CHE

$$f_\infty = \lim_{k \rightarrow \infty} f(k)$$

ESISTA

$$F_\infty = \lim_{z \rightarrow 1^-} (z-1) F(z)$$

- o -

PRENESSE : SISTEMA BIBO STABILE

OPERAZIONE : CALCOLO DELLA

RISPOSTA FORZATA AD UN GRADINO DI
AMPIEZZA U

$$U(S) = \frac{\cup}{S}$$

$$Y(S) = G(S) \frac{\cup}{S}$$

$$y_\infty = \lim_{t \rightarrow +\infty} y(t) = Y = \lim_{S \rightarrow 0} S Y(S) =$$

$$= \lim_{S \rightarrow 0} \cancel{S} \cdot G(S) \cdot \frac{\cup}{\cancel{S}} = G(0) \cup$$

$$Y = G(0) \cup$$

$G(0) \rightarrow$ GUADAGNO STATICO

GUADAGNO IN CONTINUA

$$G(0) = \frac{Y}{U}$$

- o -

$$U(z) = U \frac{z}{z-1}$$

$$Y(z) = G(z) \cup \frac{z}{z-1}$$

$$y_\omega = \lim_{k \rightarrow \infty} y(k) = Y = \lim_{z \rightarrow 1} (z-1) Y(z) =$$

$$= \lim_{z \rightarrow 1} (z-1) G(z) \cdot \cup \frac{z}{z-1} =$$

$$= G(1) \cdot \cup$$

$$G(1) = \frac{Y}{U}$$

CHE TIPO DI SISTEMA DINAMICO È

$$G(s) = \frac{1}{s}$$

→ BIBO STABILE ?

DEVO TROVARE SE ESISTE COVARIANTE
SI) UN INGR. LIMITATO T.C. L'USCITA
FORZATA NON È LIMITATA

$$Y(s) = \frac{1}{s} \cdot \frac{1}{s} = \frac{1}{s^2}$$

RISPOSTA NON È LIMITATA / (NO BIBO
STABILE)

→ CHE TIPO DI OPERAZIONE VIENE
EFFETTUATA NEL DOMINIO DEL TEMPO
SU UN INGRESSO GENERICO .

$$Y(s) = \frac{1}{s} \cdot U(s)$$

$$Y(s) = G(s) \cdot U(s)$$

$$y(t) = \int_0^t g(\tau) u(t-\tau) d\tau.$$

$$\begin{aligned} y(t) &= \int_0^t 1(\tau) u(t-\tau) d\tau = \\ &= \int_0^t u(t-\tau) d\tau. \end{aligned}$$

$$\tau = t - \tau \quad d\tau = -d\tau$$

$$\tau_i = t - \tau_i = t - 0 = t$$

$$\int_S t - \zeta_s = t - t = 0$$

$$y(t) = - \int_t^0 u(\zeta) d\zeta = \int_0^t u(\zeta) d\zeta$$

INTEGRATORI ELEMENTARI

$$\rightarrow \left[\frac{1}{s} \right] \rightarrow$$

$$\rightarrow \left[\zeta \right] \rightarrow$$

$$G(z) = \frac{z}{z-1} = \frac{Y(z)}{U(z)}$$

$$Y(z)(z-1) = U(z) z$$

$$z Y(z) - Y(z) = z \cup(z)$$

$$y(k+1) - y(k) = u(k+1)$$

$$y(k') - y(k'-1) = u(k')$$

$$y(k') = y(k'-1) + u(k')$$

$$y_{\text{corr}} = y_{\text{prec}} + u_{\text{corr}}$$

$$y(k') = \sum_{\ell=0}^{k'} u(e)$$