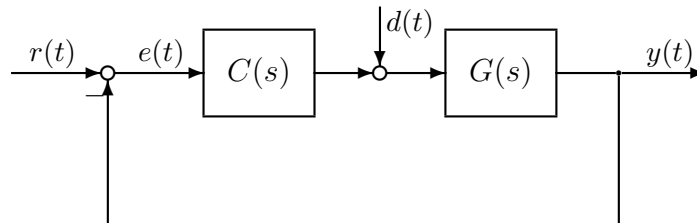


Cognome e nome: _____ Matr.: _____

Non é ammessa la consultazione di libri o quaderni, ne' l'uso di calcolatrici programmabili. Scrivere in modo chiaro e ordinato, motivare ogni risposta e fornire traccia dei calcoli. Tempo a disposizione: 90 minuti

Esercizio 1. Si consideri lo schema a blocchi mostrato nella figura seguente.



Si supponga che

$$C(s) = \frac{K}{s} \quad G(s) = \frac{1}{s^2 + as + b}$$

dove $a, b > 0$.

1. Determinare a, b in maniera tale che la risposta impulsiva associata a $G(s)$ sia $Ae^{-t} \cos(2t + \phi)$ dove A, ϕ sono opportuni numeri reali.
2. Sia $T_{ry}(s)$ la funzione di trasferimento tra l'ingresso $r(t)$ e l'uscita $y(t)$. Determinare i valori di K, a, b che rendono BIBO stabile $T_{ry}(s)$.
3. Determinare la funzione sensibilita' di $T_{ry}(s)$ rispetto alle variazioni del parametro a .
4. Supponiamo che $r(t) = 10$ e che $d(t) = t$. Determinare l'andamento a regime di $y(t)$.

Esercizio 2. Si consideri lo schema a blocchi mostrato nella figura precedente dove

$$C(s) = K \quad G(s) = \frac{(s+4)^2}{s(s+1)(s+a)}$$

1. Si determini a sapendo che $s = -1/2$ e' punto doppio del luogo dei poli del sistema in catena chiusa al variare di $K \geq 0$.
2. Si supponga che a coincida col valore calcolato nel punto precedente. Si tracci il luogo dei poli del sistema in catena chiusa al variare di $K \geq 0$. Si determinino eventuali asintoti, punti doppi e intersezioni con l'asse immaginario.
3. Si trovino i valori di $K \geq 0$ per cui i modi della funzione di trasferimento in catena chiusa sono tutti non oscillatori.
4. Determinare il valore di K tale che tra i modi della funzione di trasferimento in catena chiusa vi sia il modo $e^{-\frac{1}{2}t}$. Determinare tutti i modi del sistema in corrispondenza a questo valore di K .

Esercizio 3 (teorico). Dare la definizione della funzione sensibilita' di una funzione di trasferimento rispetto alle variazioni di un parametro e spiegarne il significato e l'utilizzo nella valutazione delle proprieta di un sistema. Spiegare infine l'effetto della retroazione sulla funzione sensibilita'.

ES. 1

1) la risposta è del tipo $Ae^{-t} \cos(2t + \phi)$ se e solo se
 $-1 \pm 2j$ sono poli di $G(s)$ e quindi sono zeri del
 suo denominatore $s^2 + as + b$. Quindi

$$(s+1-2j)(s+1+2j) = s^2 + 2s + 5 \quad \text{Quindi } a=2 \text{ e } b=5$$

$$2) T_{zy}(s) = \frac{CG}{1+CG} = \frac{\frac{k}{s} \frac{1}{s^2+as+b}}{1 + \frac{k}{s} \frac{1}{s^2+as+b}} = \frac{k}{s(s^2+as+b)+k} = \frac{k}{s^3+as^2+bs+k}$$

Tabella di Routh

3	1	b
2	a	k
1	$\frac{ab-k}{a}$	
0	k	

Stabilità per $0 < k < ab$

$$3) S_a^{T_{zy}} = \frac{a}{T_{zy}} \frac{\partial T_{zy}}{\partial a} = a \frac{s^3+as^2+bs+k}{k} \frac{-ks^2}{[s^3+as^2+bs+k]^2} = \frac{-as^2}{s^3+as^2+bs+k}$$

$$4) T_{dy}(s) = \frac{G}{1+CG} = \frac{\frac{1}{s^2+as+b}}{1 + \frac{k}{s} \frac{1}{s^2+as+b}} = \frac{s}{s(s^2+as+b)+k}$$

Se $d(t) = 0$ e $r(t) = 10$

allora
 $y(t) \approx T_{zy}(0) \cdot 10 = \frac{k}{k} 10 = 10$

Se $r(t) = 0$ e $d(t) = t$ allora $D(s) = \frac{1}{s^2}$

$$Y(s) = T_{dy}(s) D(s) = \frac{s}{s(s^2+as+b)+k} \frac{1}{s^2} = \frac{1}{[s(s^2+as+b)+k]s}$$

Scoprendo i fattori semplici

$$Y(s) = \frac{A}{s} + \sum_j \frac{C_{ij}}{(s-P_i)^j} \quad \text{dove } P_i \text{ zero radici di } s(s^2+as+b)+k$$

$$y(t) = A + \sum_j \frac{C_{ij}}{(j-1)!} t^{j-1} e^{P_i t} \approx A \quad \text{perché i rimanenti termini convergono a zero per lo stabilità del sistema}$$

$$y(t) \approx A \quad \text{dove } A = Y(s)s \Big|_{s=0} = \frac{1}{s(s^2+as+b)+k} \Big|_{s=0} = \frac{1}{k} \quad \text{formula dei residui}$$

ES. 2

$$1) \begin{cases} S(S+1)(S+a) + k(S+4)^2 = 0 \\ 3S^2 + 2(a+1)S + a + 2k(S+4) = 0 \end{cases} \xrightarrow{S = -\frac{1}{2}} \begin{cases} (-\frac{1}{2})(\frac{1}{2})(a-\frac{1}{2}) + k(\frac{7}{2})^2 = 0 \\ \frac{3}{4} + 2(a+1)(-\frac{1}{2}) + a + 2k \frac{7}{2} = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} -\frac{1}{4}a + \frac{1}{8} + k \frac{49}{4} = 0 & a = \frac{9}{4} \\ \frac{3}{4} - a - 1 + a + 7k = 0 \rightarrow k = \frac{1}{28} \end{cases}$$

2) Altri punti doppi

$$\begin{cases} S(S+1)(S+\frac{9}{4}) + k(S+4)^2 = 0 \\ 3S^2 + \frac{13}{2}S + \frac{9}{4} + 2k(S+4) = 0 \end{cases} \quad k = -\frac{3S^2 + 13/2S + 9/4}{2(S+4)}$$

$$S(S+1)(S+\frac{9}{4}) - \frac{3S^2 + 13/2S + 9/4}{2(S+4)} (S+4)^2 = 0 \Rightarrow S^3 + 12S^2 + \frac{95}{4}S + 9 = 0$$

Quest'ultimo polinomio è divisibile per $S + \frac{1}{2}$

Dalla divisione ricaviamo il fattore $S^2 + \frac{23}{2}S + 18$ che ha

radici reali $S_{12} = -9,631$ e $S_2 = -1,869$

Quindi i punti doppi sono

$S_1 = -1,869 \quad k_1 = -0,13$ è lungo ripetuto

$S_2 = -\frac{1}{2} \quad k_2 = \frac{1}{28} = 0,0357$

$S_3 = -9,631 \quad k_3 = 19,4$

$S_4 = -4 \quad k_4 = +\infty$

Tabella di Routh

Interessante che (uniquo)

$$S^3 + \frac{13}{4}S^2 + \frac{9}{4}S + k(S^2 + 8S + 16) = 0$$

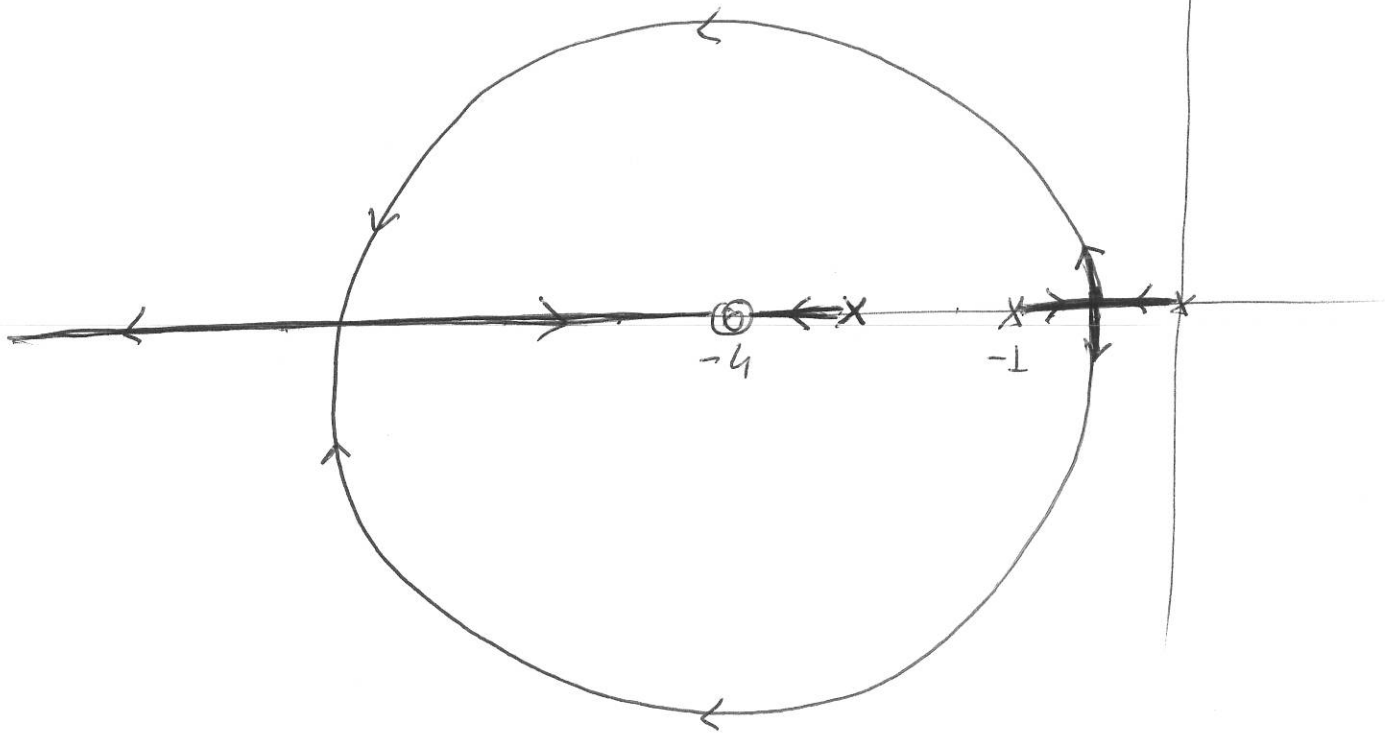
Nota che tutti gli elementi della prima colonna della tabella

di Routh sono > 0 per $\forall k > 0$

e quindi il luogo non attraversa

l'asse immaginario per il sistema è stabile per $\forall k > 0$

3	1	$8k + \frac{9}{4}$
2	$k + \frac{13}{4}$	$16k$
1	$8k^2 + 49/4 k + 117/16$	$k + 13/4$
0	$16k$	



2) Per $0 \leq k \leq \frac{1}{28} = k_2$ e per $k \geq k_3 = 19,4$

le tre radici del luogo sono tutte reali e quindi i modi associati sono tutti non oscillatori

3) Perché $e^{-\frac{1}{2}t}$ sia uno dei 3 modi, deve essere che $-\frac{1}{2}$ appartiene al luogo. Questo avviene in corrispondenza del punto doppio e cioè per $k = \frac{1}{28}$. Il terzo modo si

ottiene dividendo il polinomio per $(s + \frac{1}{2})^2$

$$s^3 + \frac{13}{4}s^2 + \frac{9}{4}s + \frac{1}{28}(s^2 + 8s + 16) = s^3 + \frac{23}{7}s^2 + \frac{71}{28}s + \frac{4}{7}$$

$$s^3 + \frac{23}{7}s^2 + \frac{71}{28}s + \frac{4}{7} \quad \left| \begin{array}{l} s^2 + s + \frac{1}{4} \\ \hline s + \frac{16}{7} \end{array} \right.$$

$$s^3 + s^2 + \frac{1}{4}s$$

$$\frac{16}{7}s^2 + \frac{64}{28}s + \frac{4}{7}$$

$$\frac{16}{7}s^2 + \frac{16}{7}s + \frac{4}{7}$$

0

1 modo zero

$$e^{-\frac{1}{2}t}$$

$$te^{-\frac{1}{2}t}$$

$$e^{-\frac{16}{7}t}$$