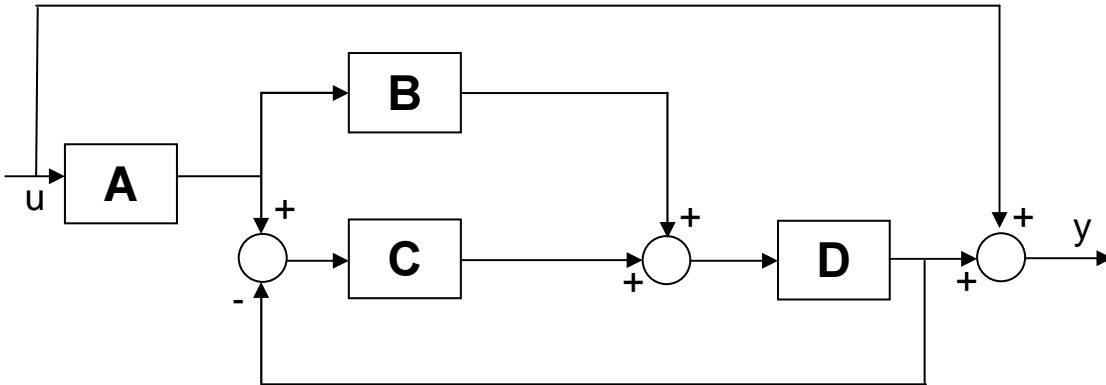


Cognome:	Nome	Matricola:	E-mail:
----------	------	------------	---------

1. Ricavare la funzione di trasferimento tra u ed y nel seguente schema a blocchi:



2. Dato il sistema $G(s)=2/(s+2)$ ricavare, tramite la Trasformata di Laplace, la risposta $y(t)$ ad un ingresso $u(t) = \delta_2(t-1) - 2 \delta_2(t-2) + \delta_2(t-3)$. Determinare il limite per t tendente all'infinito di $y(t)$.

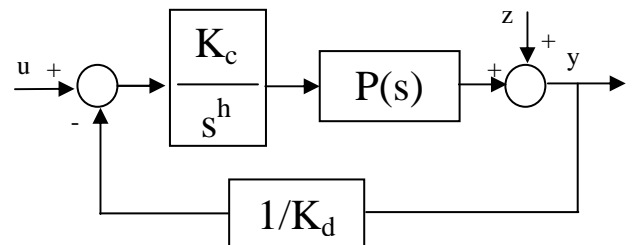
3. Calcolare, tramite il criterio di Routh, per quali valori di K la funzione a ciclo aperto $F(s)=K*(10s+10)/(s^3+4s^2-2s+1)$ risulta stabile a ciclo chiuso. Supporre la controeazione unitaria.

4. Sia dato un processo $P(s)$ descrivibile mediante la funzione di trasferimento

$$P(s) = \frac{50(s/300 + 1)}{((s/50)^2 + (0.4/50)s + 1)(s/100 + 1)}$$

Sintetizzare il sistema di controllo in figura (determinare h e K_c) in modo tale che:

- il guadagno a ciclo chiuso sia uguale a **10**
- l'errore per ingresso a rampa $u(t)=0.1t$ sia minore o uguale a **0.1**



Scelto il valore **minimo** di K_c compatibile con le specifiche, tracciare i diagrammi di **BODE** e **NYQUIST** della funzione a ciclo aperto, e determinare su questi la pulsazione di attraversamento (ω_t) e, in caso di sistema stabile a ciclo chiuso, i margini di stabilità (m_ϕ e m_g).

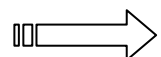
Infine calcolare l'effetto in uscita a regime di un disturbo $z(t)=0.2t$.

5. Dato il sistema dinamico descritto dalla terna di matrici

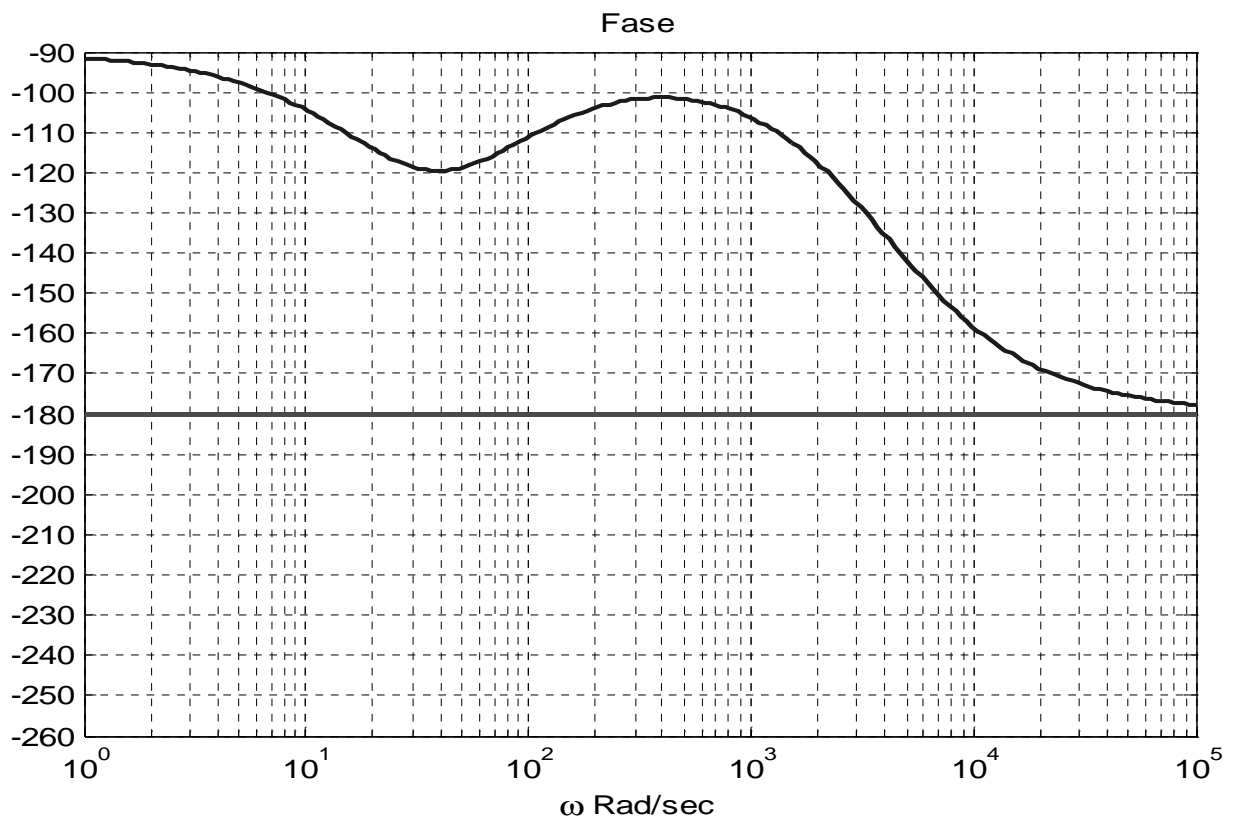
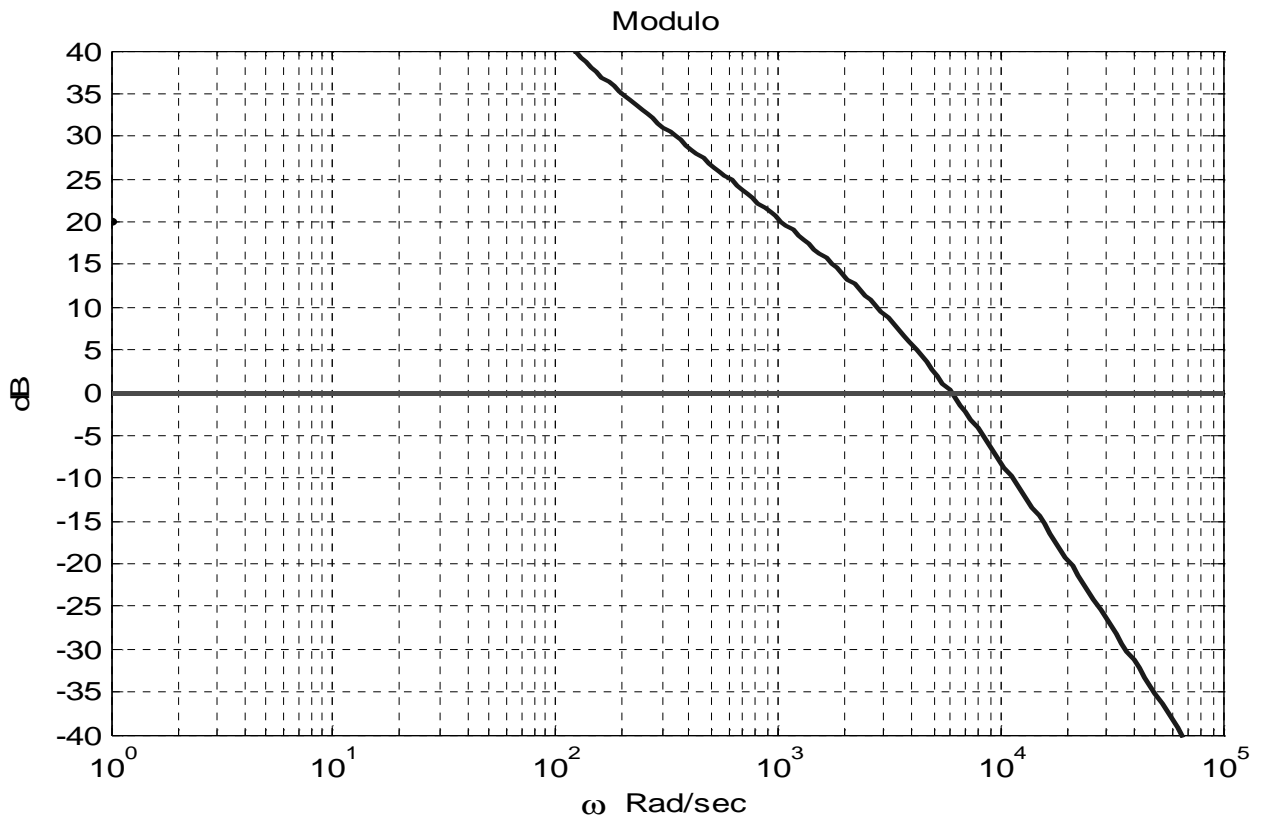
$$A = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}; B = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}; C = [1 \quad -2],$$

dire se il sistema è diagonalizzabile e determinarne la sua funzione di trasferimento. Individuare, quindi, uno schema di controllo con reazione dinamica dallo stato tale da assegnare due dinamiche coincidenti in -1 .

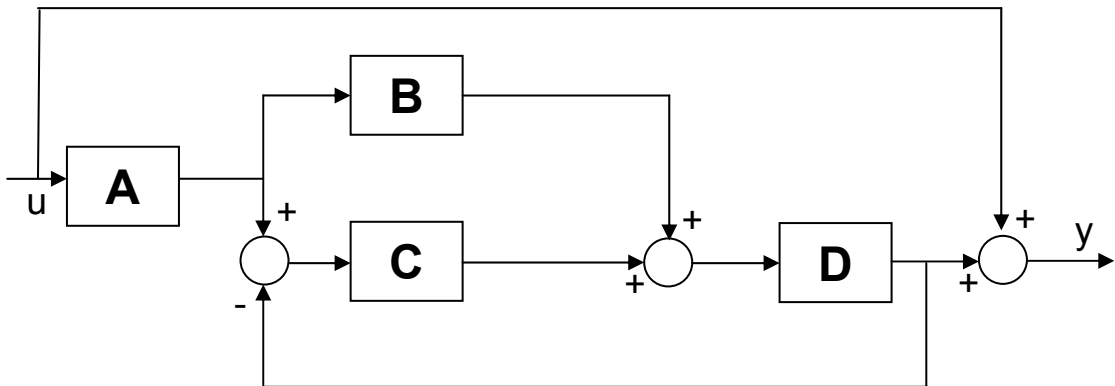
6. Fornire l'enunciato del criterio di Nyquist ed accennare i passaggi salienti della sua dimostrazione.



7. Dato il diagramma di **BODE** della funzione di trasferimento a ciclo aperto **F(s)** sotto riportata determinare la rete compensatrice **R(s)** tale da assicurare $\omega_t < 3000$ rad/sec e $m_p > 40^\circ$. Tracciare quindi il diagramma di **NICHOLS** della funzione compensata **F'(s)=F(s)R(s)** e determinare su di esso il modulo alla risonanza **Mr** e la banda passante a -3 Decibel.



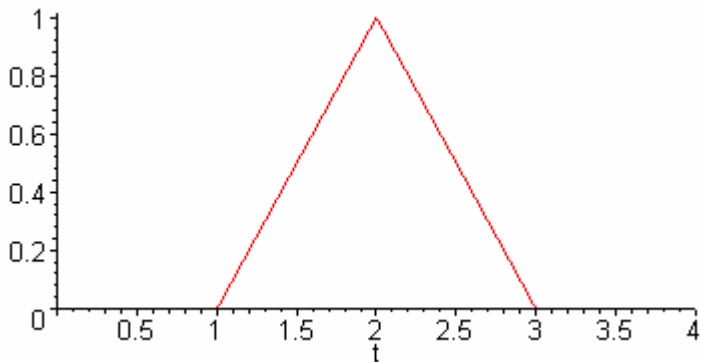
(V.O.) Schema a Blocchi, Routh



$$W(s) = \frac{1 + C + ACD + ABD}{1 + CD}$$

$$W(s) := 10 \frac{Kc (s + 1)}{s^3 + 4s^2 + (10Kc - 2)s + 10Kc + 1}$$

$$eq3 := 0 < \frac{15}{2} Kc - \frac{9}{4} \quad eq4 := 0 < 10Kc + 1 \quad \left\{ \frac{3}{10} < Kc \right\}$$



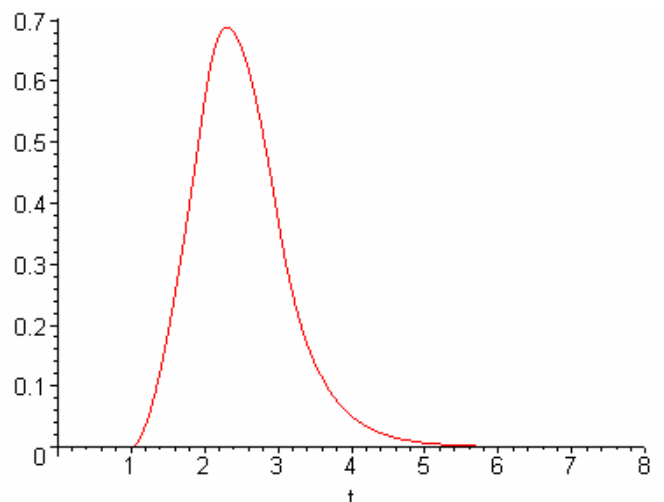
$$U(s) := \frac{e^{(-s)}}{s^2} - \frac{2e^{(-2s)}}{s^2} + \frac{e^{(-3s)}}{s^2}$$

$$G(s) := 2 \frac{1}{s+2} \quad U1(s) := \frac{1}{s^2} \quad Y1(s) := 2 \frac{1}{(s+2)s^2}$$

$$Y1d(s) := \frac{1}{2} \frac{1}{s+2} - \frac{1}{2} \frac{1}{s} + \frac{1}{s^2} \quad y1(t) := \frac{1}{2} e^{(-2t)} - \frac{1}{2} + t$$

$$Y(s) := -2 \frac{e^{(-s)}(-1 + 2e^{(-s)} - e^{(-2s)})}{(s+2)s^2} \quad y(\infty) := 0$$

$$y(t) := \frac{1}{2} \delta_{-1}(t-1) e^{(-2t+2)} - \frac{3}{2} \delta_{-1}(t-1) + \delta_{-1}(t-1)t - \delta_{-1}(t-2) e^{(-2t+4)} + 5 \delta_{-1}(t-2) - 2 \delta_{-1}(t-2)t + \left(\frac{1}{2} e^{(-2t+6)} - \frac{7}{2} + t \right) \delta_{-1}(t-3)$$



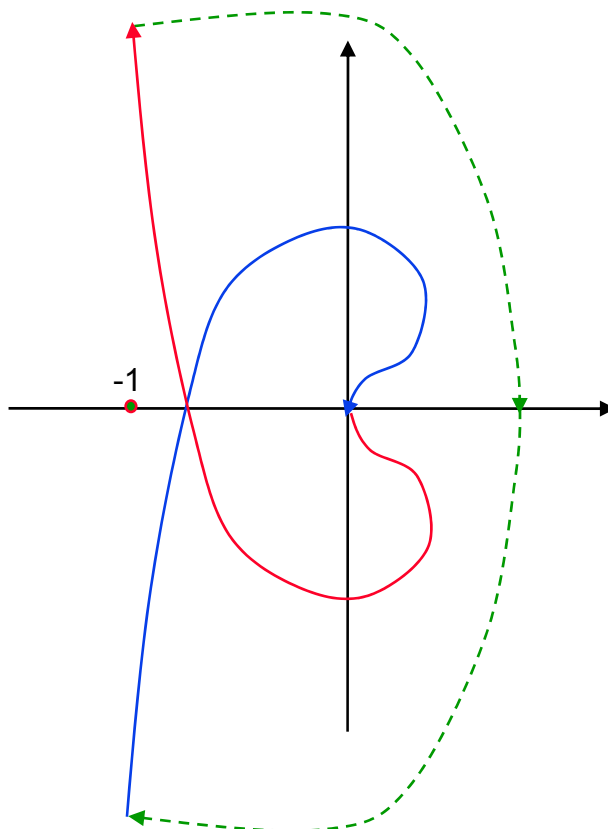
- $K_d=10$ per avere il guadagno a ciclo chiuso richiesto,
- $h=1$ per avere un sistema di controllo di tipo 1 (errore finito per ingresso a rampa)
- $K_c \geq 2$ in conseguenza della specifica sull'errore.

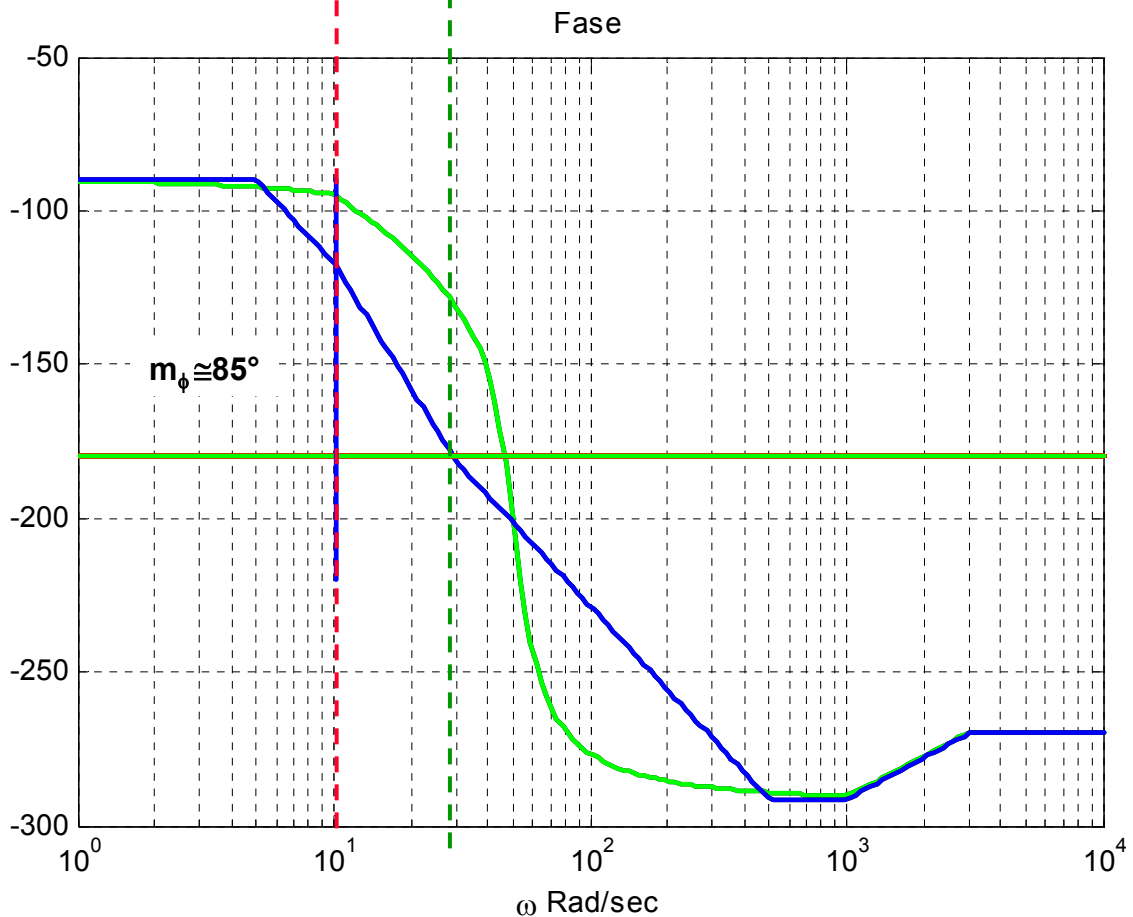
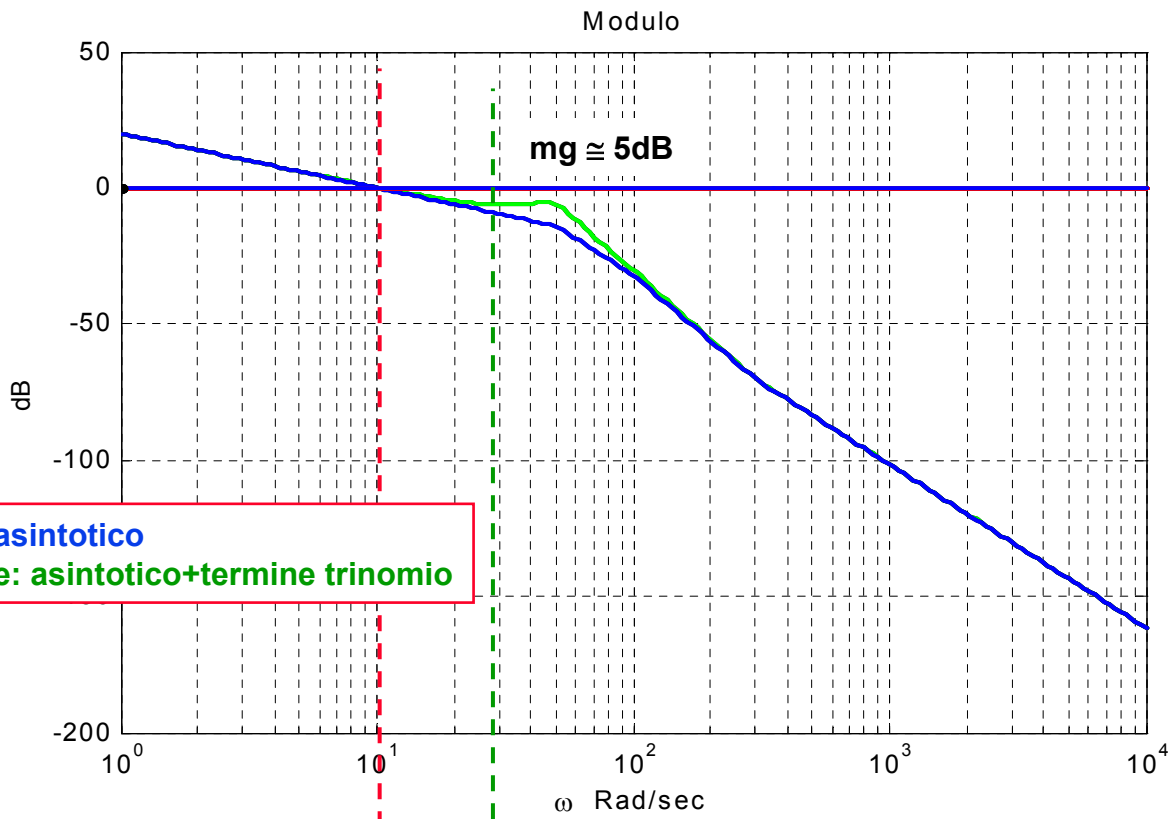
$$P(s) = K_p \frac{N_p(s)}{D_p(s)}$$

$$W_z(s) = \frac{1}{1 + \frac{K_c}{s} P(s) \frac{1}{K_d}} = \frac{sK_d D_p(s)}{sK_d D_p(s) + K_c K_p N_p(s)}$$

$$z(s) = \frac{0.2}{s}$$

$$z(\infty) = \lim_{s \rightarrow 0} s W_z(s) z(s) = \frac{K_d}{K_c K_p} 0.2 = \frac{10}{2 * 50} 0.2 = 0.02$$





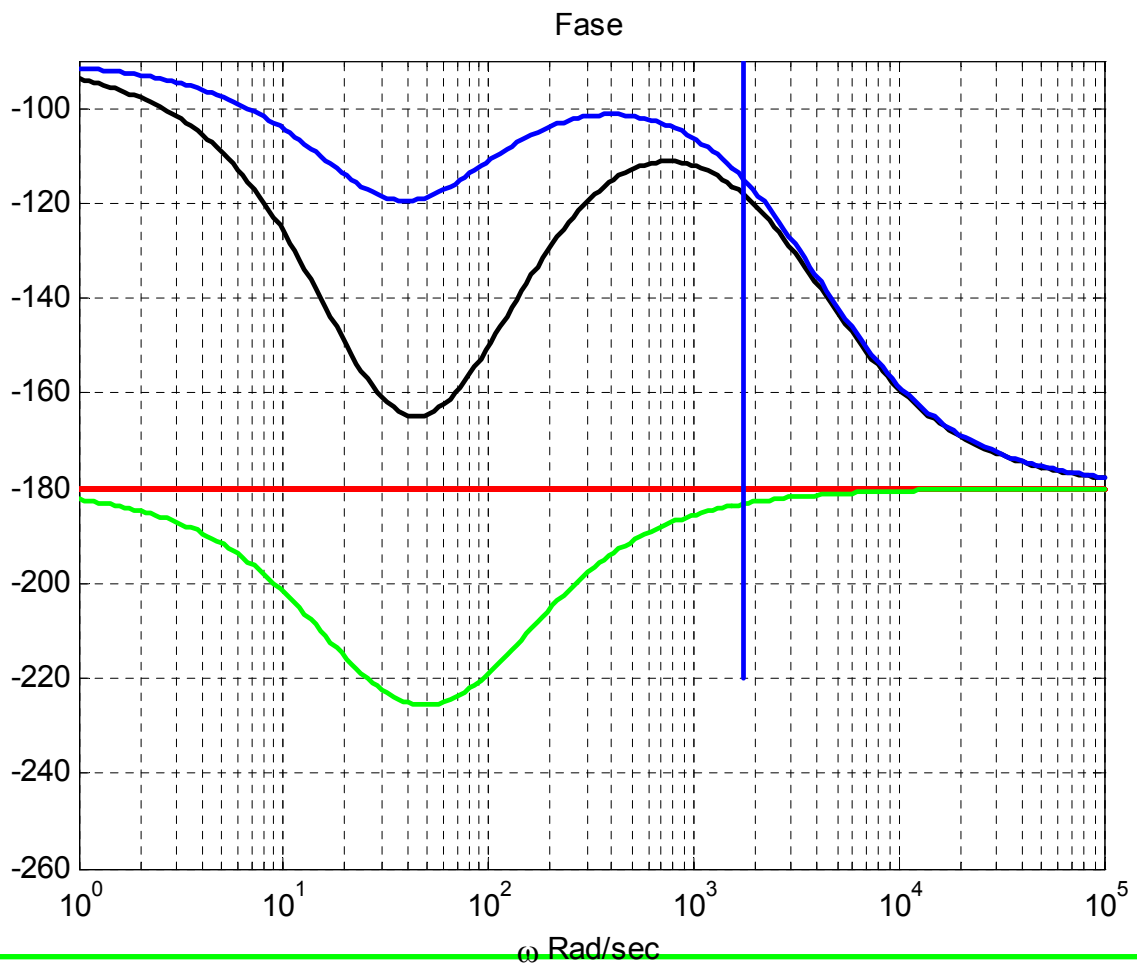
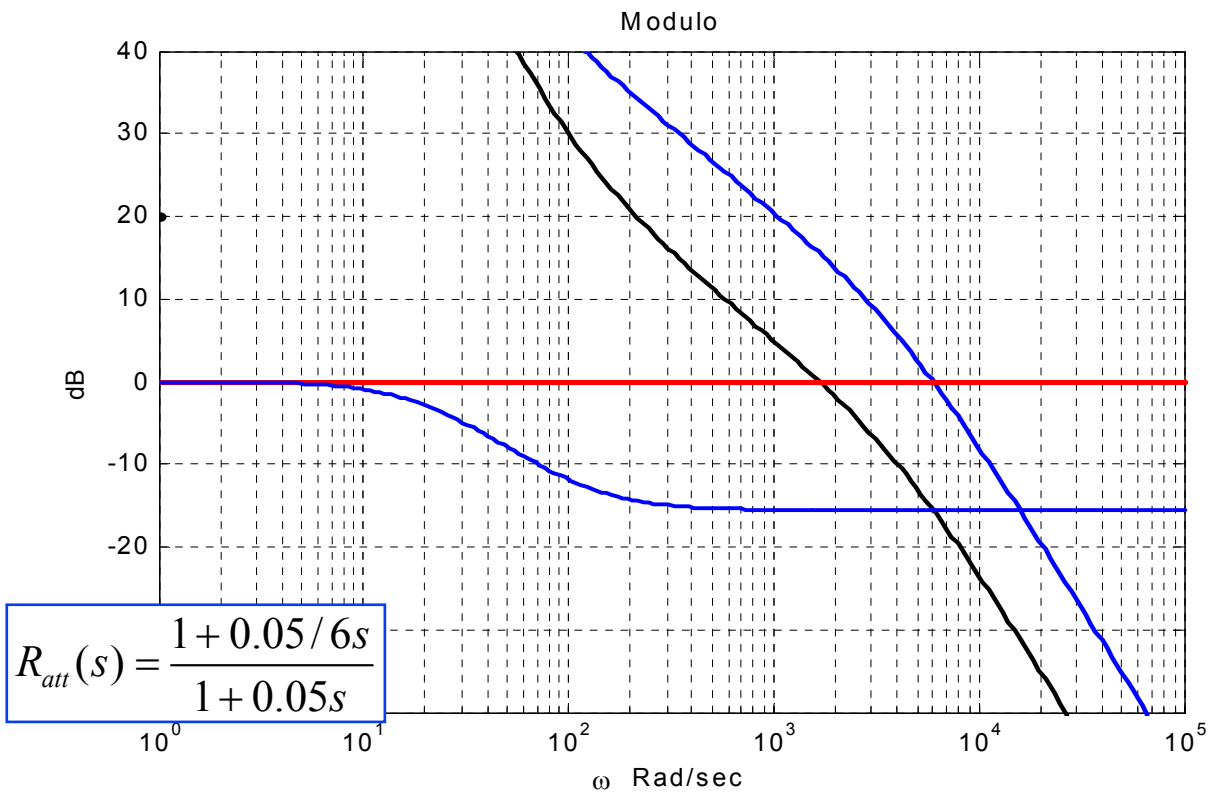
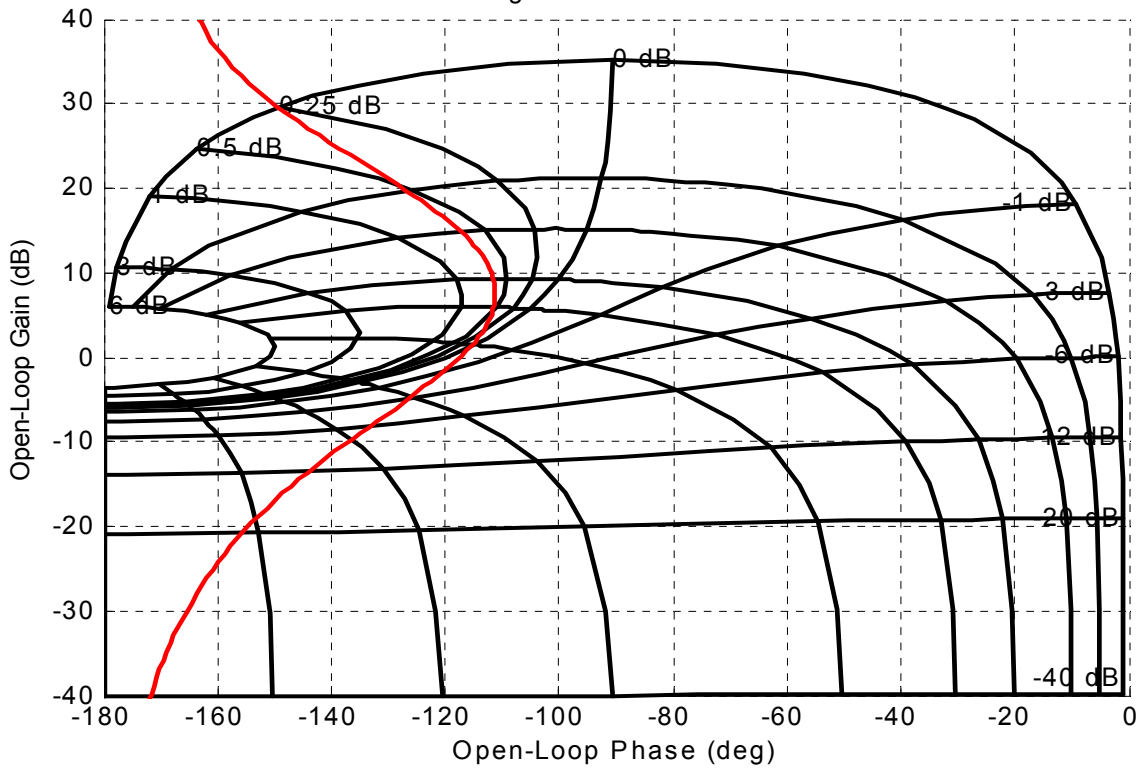


Diagramma di Nichols



Modulo ad anello chiuso $W = F / (1 + F)$

