



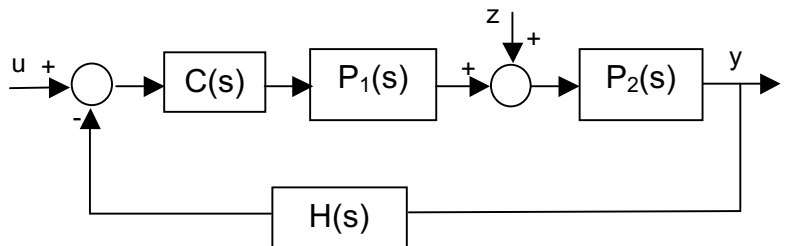
Cognome:	Nome	Matricola:	E-mail:
----------	------	------------	---------

1. Dato il sistema di controllo raffigurato, con

$$C(s) = K_c; P_1(s) = \frac{s+1}{s}; P_2(s) = \frac{2}{s+5}; H(s) = 0.5$$

determinare:

- Per quali valori di  $K_c$  il sistema risulta stabile a ciclo chiuso
- Il tipo di sistema di controllo
- Astatismo rispetto al disturbo costante  $z$
- L'uscita permanente  $yp(t)$  con  $u(t) = 10 \delta_{-2}(t)$  e  $z(t)=0$
- L'uscita permanente  $yz(t)$  con  $u(t)=0$  e  $z(t) = -3 \delta_{-2}(t)$



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

$$P(s) = \frac{2(s/10+1)(s/100+1)}{(s^2/50^2 + 0.6s/50 + 1)(s/500+1)}$$

Sintetizzare il sistema di controllo in figura determinando

- $h$
- $K_c$

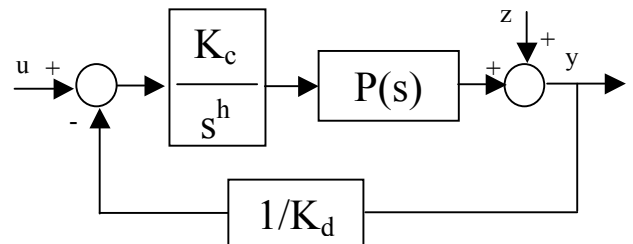
con  $K_d$  uguale a 2 in modo tale che l'errore per ingresso a rampa  $u(t)=3\delta_{-2}(t)$  sia minore o uguale a 0.2.

Scelto il valore minimo di  $K_c$  compatibile con le specifiche, tracciare i diagrammi di

- BODE
- NYQUIST

della funzione a ciclo aperto, e determinare su questi la

- pulsazione di attraversamento  $\omega_t$
- e, in caso di sistema stabile a ciclo chiuso, i
- margini di stabilità ( $m_p$  e  $m_g$ )



3. Dato il diagramma di **BODE** della funzione di trasferimento a ciclo aperto **F(s)** sotto riportata (non ci sono poli a parte reale positiva) determinare la rete compensatrice **R(s)** tale da assicurare  $\omega_t \leq 10$  rad/sec,  $m_p \geq 70^\circ$  e il rispetto della finestra proibita indicata in figura. 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  $\omega_{-3}$ .

