

**Controlli Automatici - Prima parte**  
**10 Aprile 2017 - Esercizi**

Nome:	
Nr. Mat.	
Firma:	
C.L.:	Info.    Elet.    Telec.    Altro.

Si risolvano i seguenti esercizi.

a.1) Calcolare la trasformata di Laplace  $X(s)$  dei seguenti segnali temporali  $x(t)$ :

$$x_1(t) = [t^3 - 4 \sin(3t)] e^{-2t},$$

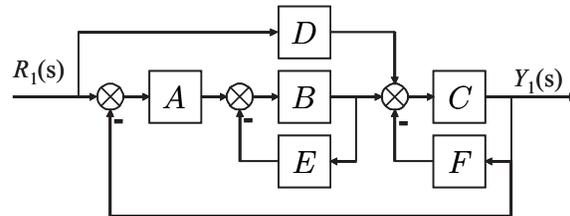
$$x_2(t) = 5\delta(t) + 2 e^{-3t} \cos(5t)$$

a.2) Calcolare la risposta impulsiva  $g_i(t)$  delle seguenti funzioni di trasferimento  $G_i(s)$ :

$$G_1(s) = \frac{8}{s^2(s+2)},$$

$$G_2(s) = 4 e^{-5s} + \frac{3}{s^2 + 81}$$

b) Relativamente allo schema a blocchi di figura, calcolare la funzione di trasferimento  $G(s) = \frac{Y_1(s)}{R_1(s)}$ :

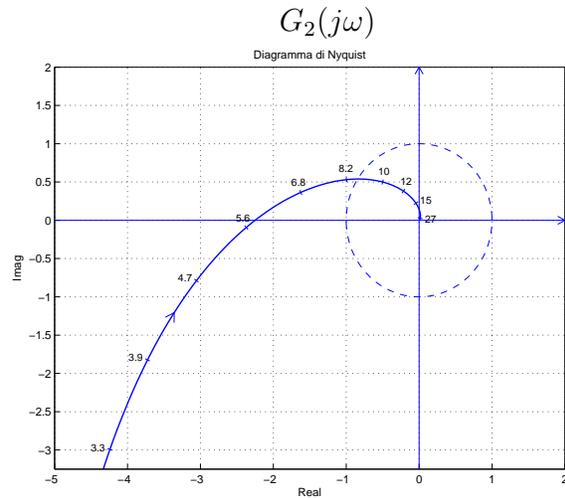
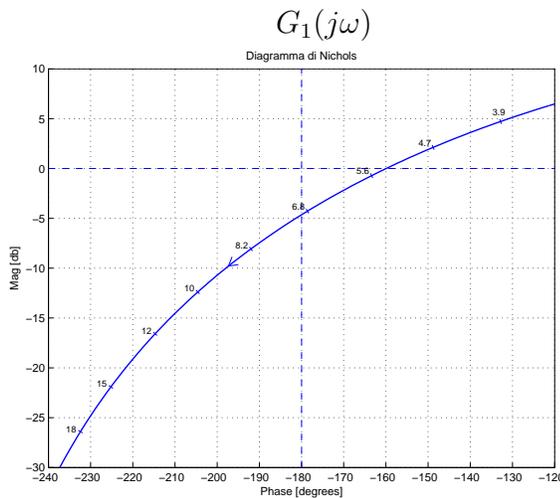


$G(s) = \dots$

c) I diagrammi riportati sotto sono relativi a due sistemi a fase minima  $G_1(s)$  e  $G_2(s)$ .

Per ciascuno dei due sistemi e nei limiti della precisione consentita dai grafici, calcolare:

- c.1) il margine di ampiezza  $M_a$  del sistema;
- c.2) il margine di fase  $M_\varphi$  del sistema;
- c.3) il guadagno  $K_\alpha$  per cui il sistema  $K_\alpha G(s)$  ha un margine di ampiezza  $M_\alpha = 10$ ;
- c.4) la risposta a regime  $y_r(t)$  del sistema  $G(s)$  ad un ingresso sinusoidale  $x(t) = 2 \cos(3.9t)$ ;



c.1)  $M_a = \dots\dots\dots$

c.1)  $M_a = \dots\dots\dots$

c.2)  $M_\varphi = \dots\dots\dots$

c.2)  $M_\varphi = \dots\dots\dots$

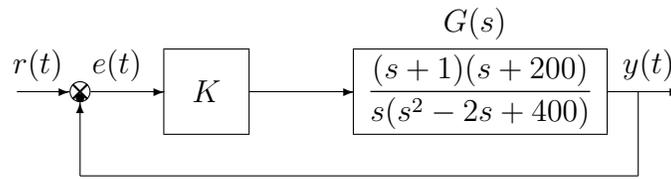
c.3)  $K_\varphi = \dots\dots\dots$

c.3)  $K_\varphi = \dots\dots\dots$

c.4)  $y_r(t) = \dots\dots\dots$

c.4)  $y_r(t) = \dots\dots\dots$

d) Sia dato il seguente sistema retroazionato:



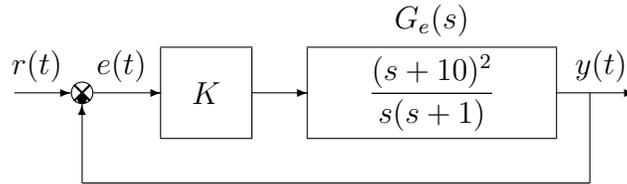
d.1) Determinare per quali valori di  $K$  il sistema retroazionato è asintoticamente stabile.

d.2) Tracciare i diagrammi asintotici di Bode delle ampiezze e delle fasi della funzione  $G(s)$ .

d.3) Disegnare qualitativamente il diagramma di Nyquist “completo” della funzione  $G(s)$ . Calcolare esattamente la posizione  $\sigma_a$  di un eventuale asintoto verticale, le eventuali intersezioni  $\sigma_i^*$  con l’asse reale e i corrispondenti valori delle pulsazioni  $\omega_i^*$ .

d.4) Calcolare il valore di  $K$  necessario per avere un errore a regime  $|e_v| = 0.01$  per ingresso a rampa  $x(t) = 6t$ .

e) Sia dato il seguente sistema retroazionato:



e.1) Determinare per quali valori di  $K$  il sistema retroazionato è asintoticamente stabile.

e.2) Tracciare i diagrammi asintotici di Bode delle ampiezze e delle fasi della funzione  $G_e(s)$ .

e.3) Disegnare qualitativamente il diagramma di Nyquist “completo” della funzione  $G_e(s)$ . Calcolare esattamente la posizione  $\sigma_a$  dell’asintoto verticale e le eventuali intersezioni  $\sigma_i^*$  con l’asse reale.

e.4) Calcolare il valore di  $K$  necessario per avere un errore a regime  $|e_v| = 0.01$  per ingresso a rampa  $x(t) = 4t$ .

f) Si faccia riferimento ai diagrammi di Bode della funzione  $G(s)$  mostrati in figura.

f.1) Nei limiti della precisione consentita dal grafico, ricavare l’espressione analitica della funzione  $G(s)$ .

$G(s) = \dots$

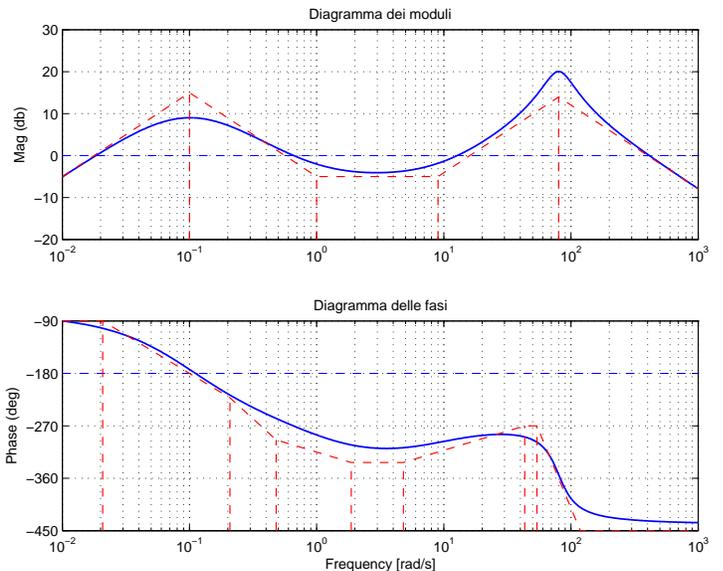
Stimare in modo approssimato eventuali valori di  $\delta$ .

f.2) Calcolare la risposta a regime  $y_\infty(t)$  del sistema  $G(s)$  quando in ingresso è presente il segnale:

$$x(t) = 5 \cos(80t + \frac{\pi}{3}).$$

f.2) La risposta a regime del sistema  $G(s)$  al segnale dato è la seguente:

$$y_\infty(t) =$$





5. Calcolare la risposta a regime  $y(t)$  del sistema  $G(s) = \frac{6}{s+2}$  quando in ingresso è presente il seguente segnale  $x(t) = 4 + 5 \cos(3t)$ :

$$y(t) \simeq$$

6. Calcolare il valore iniziale  $y_0 = \lim_{t \rightarrow 0^+} y(t)$  e il valore finale  $y_\infty = \lim_{t \rightarrow \infty} y(t)$  del segnale  $y(t)$  corrispondente alla seguente trasformata di Laplace  $Y(s)$ :

$$Y(s) = \frac{2(5-3s)(s+3)}{s(4s+1)(5s+10)} \quad \rightarrow \quad y_0 = \quad \quad \quad y_\infty =$$

7. In figura sono mostrati i diagrammi di Bode di un sistema lineare  $G(s)$  a fase minima. Nei limiti della precisione del grafico, calcolare:

- a) la posizione della coppia di poli dominanti  $p_{1,2}$  del sistema  $G(s)$ :

$$p_{1,2} \simeq \dots\dots$$

- b) il tempo di assestamento  $T_a$  della risposta al gradino del sistema  $G(s)$ :

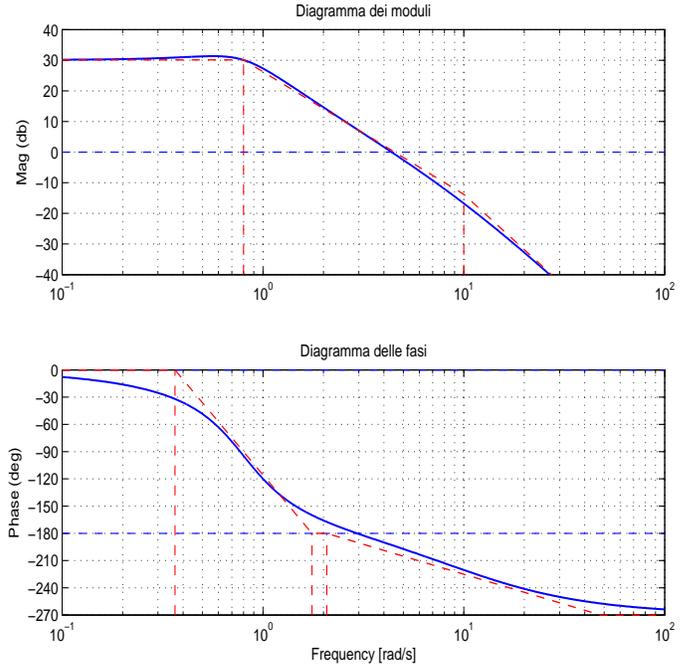
$$T_a \simeq \dots\dots$$

- c) i margini di stabilità del sistema  $G(s)$ :

$$M_\varphi \simeq \dots\dots, \quad M_a \simeq \dots\dots$$

- d) l'errore a regime del sistema retroazionato per ingresso a gradino unitario:

$$e_p \simeq \dots\dots$$



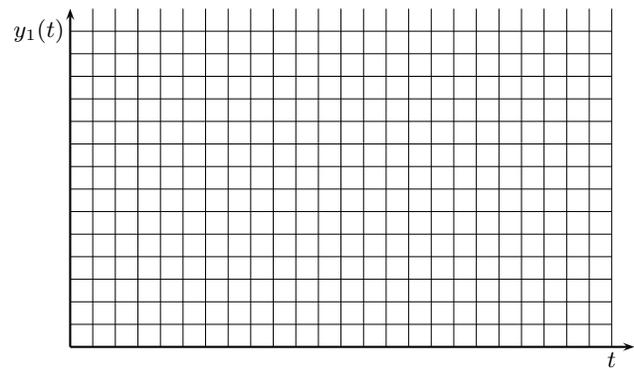
8. Disegnare l'andamento qualitativo  $y_1(t)$  della risposta al gradino unitario del seguente sistema:

$$G(s) = \frac{500(2 + 0.3s)(s^2 + 25s + 70^2)}{(5s + 21)(3s + 10)(s^2 + 10s + 900)(s^2 + 0.6s + 36)}$$

Calcolare inoltre:

- a) il valore a regime  $y_\infty$  della risposta al gradino per  $t \rightarrow \infty$ ;  
 b) il tempo di assestamento  $T_a$  della risposta al gradino  $y_1(t)$ ;  
 c) il periodo  $T_w$  dell'eventuale oscillazione smorzata presente sul segnale  $y_1(t)$ :

$$y_\infty = \quad \quad T_a \simeq \quad \quad T_w \simeq$$



9. Scrivere il modulo  $M(\omega) = |G(j\omega)|$  e la fase  $\varphi(\omega) = \arg G(j\omega)$  della funzione di risposta armonica del seguente sistema  $G(s)$  supponendo  $t_0 > 0$ :

$$G(s) = \frac{(2s+3)^2}{s(5s-2)} e^{-3t_0s} \quad \rightarrow \quad \begin{cases} M(\omega) = \\ \varphi(\omega) = \end{cases}$$

Diagramma dei moduli:  $G_d(s)$

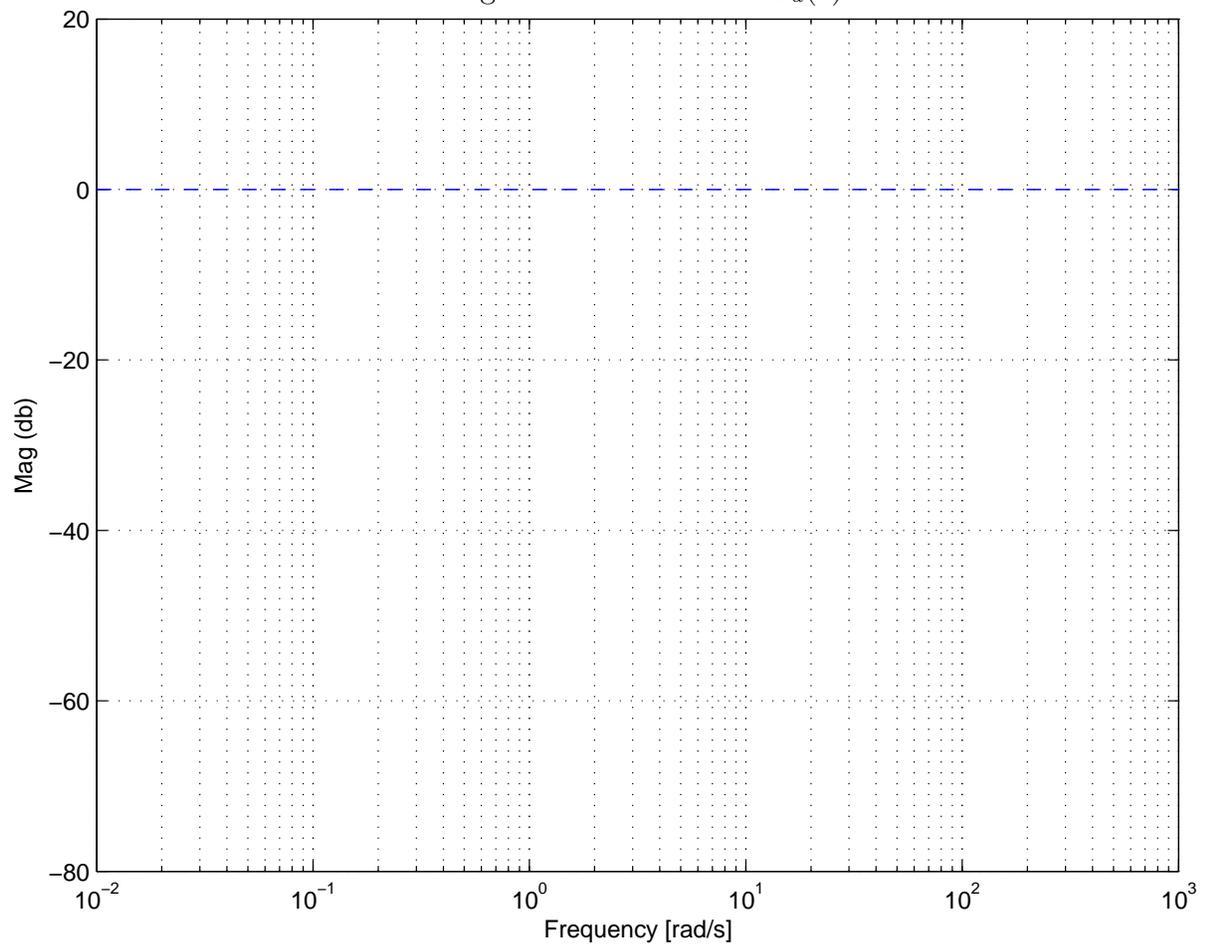


Diagramma delle fasi:  $G_d(s)$

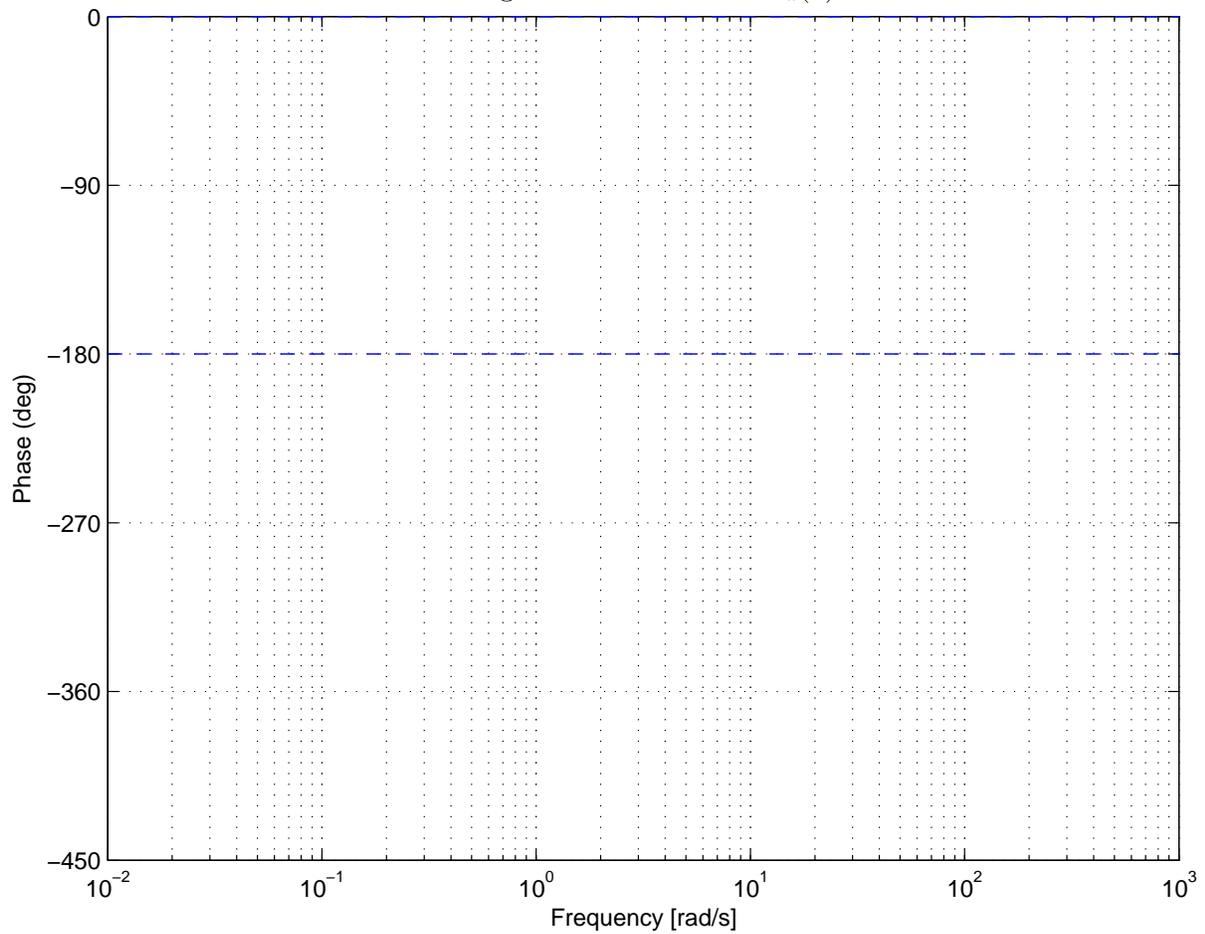


Diagramma dei moduli:  $G_e(s)$

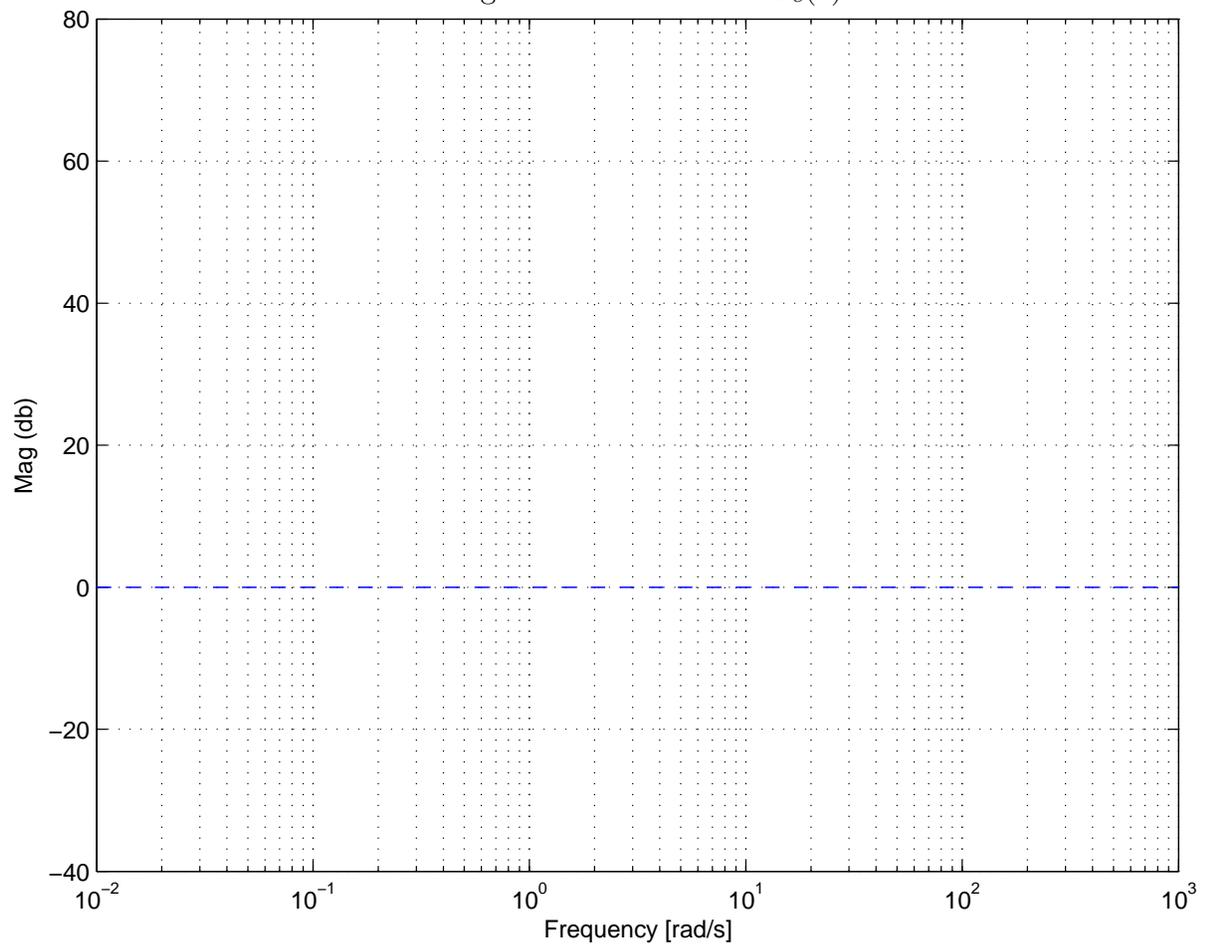


Diagramma delle fasi:  $G_e(s)$

