

Controlli Automatici - Prima parte
17 Aprile 2015 - Esercizi

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

Si risolvano i seguenti esercizi.

a.1) Calcolare la trasformata di Laplace $X(s) = \mathcal{L}[x(t)]$ dei seguenti segnali temporali $x(t)$:

$$x_1(t) = (2 \sin(7t) - 4) e^{3t}, \quad x_2(t) = \begin{cases} 0 & t < 3 \\ e^{-2(t-3)} \cos(4(t-3)) & t \geq 3 \end{cases}$$

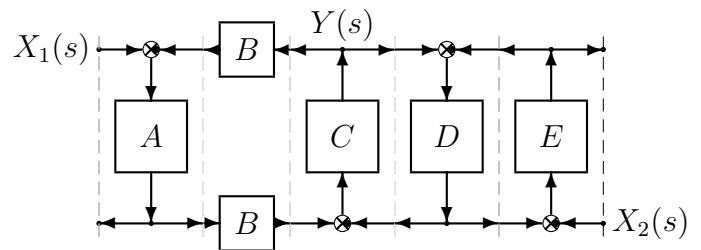
a.2) Calcolare la trasformata di Laplace inversa $y(t) = \mathcal{L}^{-1}[Y(s)]$ delle seguenti funzioni $Y(s)$:

$$Y_1(s) = \frac{8}{s(s+2)(s-2)}, \quad Y_2(s) = \frac{48}{s^5} + \frac{12}{(s+5)^3} + e^{-2s}$$

b) Relativamente allo schema a blocchi riportato in figura, calcolare le funzioni di trasferimento $G_1(s)$ e $G_2(s)$:

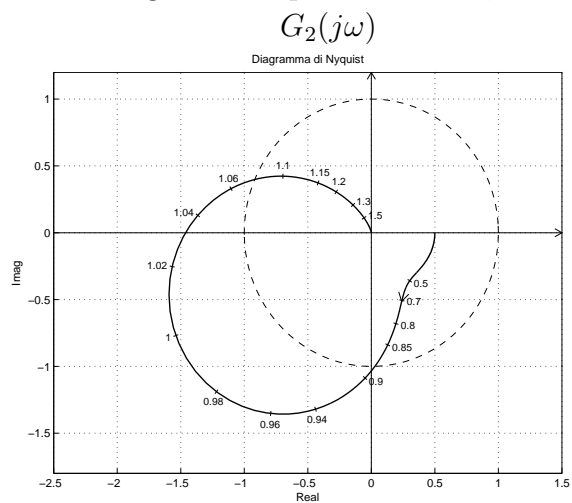
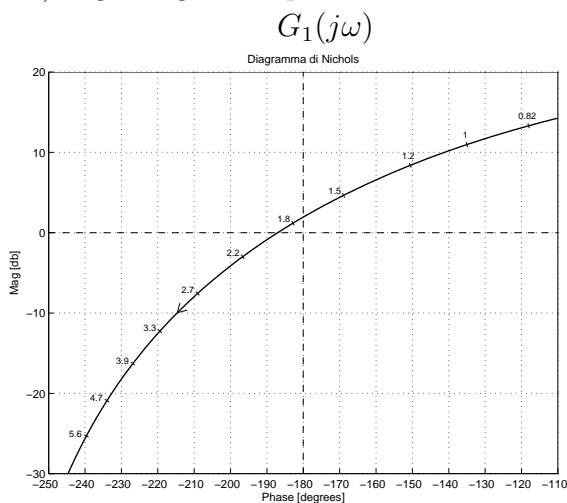
$$G_1(s) = \frac{Y(s)}{X_1(s)} = \dots$$

$$G_2(s) = \frac{Y(s)}{X_2(s)} = \dots$$



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:

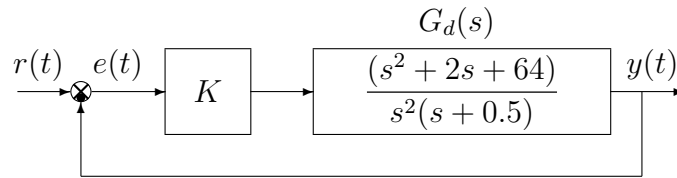
- c.1) il margine di ampiezza M_a del sistema;
- c.2) il margine di fase M_φ del sistema;
- c.3) il guadagno K_φ per cui il sistema $K_\varphi G(s)$ ha un margine di fase $M_\varphi = 45^\circ$;
- c.4) il guadagno K_α per cui il sistema $K_\alpha G(s)$ ha un margine di ampiezza $M_\alpha = 5$;



- c.1) $M_a = \dots\dots\dots$
- c.2) $M_\varphi = \dots\dots\dots$
- c.3) $K_\varphi = \dots\dots\dots$
- c.4) $K_\alpha = \dots\dots\dots$

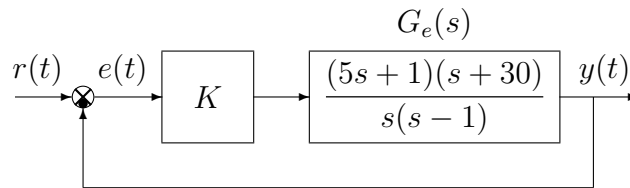
- c.1) $M_a = \dots\dots\dots$
- c.2) $M_\varphi = \dots\dots\dots$
- c.3) $K_\varphi = \dots\dots\dots$
- c.4) $K_\alpha = \dots\dots\dots$

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 $G_d(s)$.
- d.3) Disegnare qualitativamente il diagramma di Nyquist “completo” della funzione $G_d(s)$. Calcolare esattamente le eventuali intersezioni σ_i^* con l’asse reale e i corrispondenti valori delle pulsazioni ω_i^* .
- d.4) Calcolare, in funzione di K , l’errore a regime e_a del sistema retroazionato per ingresso a parabola $r(t) = 2t^2$.

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 σ_a dell’asintoto verticale e le eventuali intersezioni σ_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 $x(t) = 3t$.

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 $G(s)$.

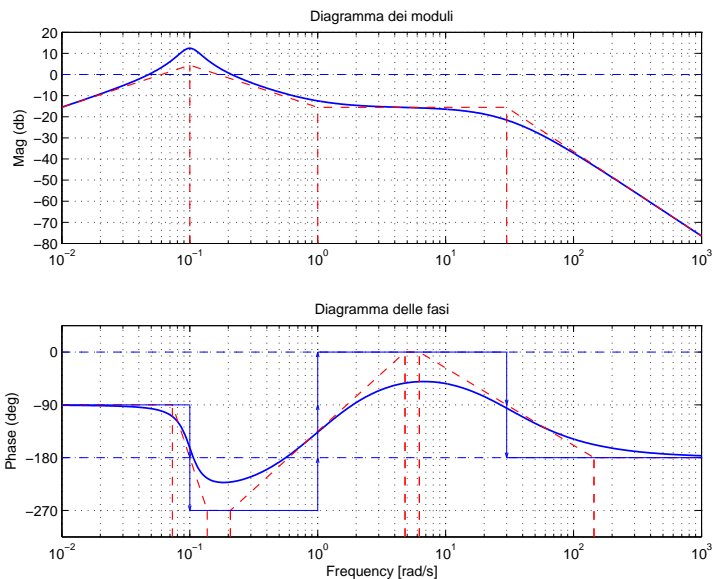
$G(s) = \dots$

Stimare in modo approssimato eventuali valori di δ . Nota: analizzare attentamente il diagramma delle fasi “a gradoni” nell’intorno della pulsazione $\omega = 1$.

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

$$x(t) = 4 + 3 \sin(0.6t - \frac{\pi}{6}).$$

$y(t) = \dots$



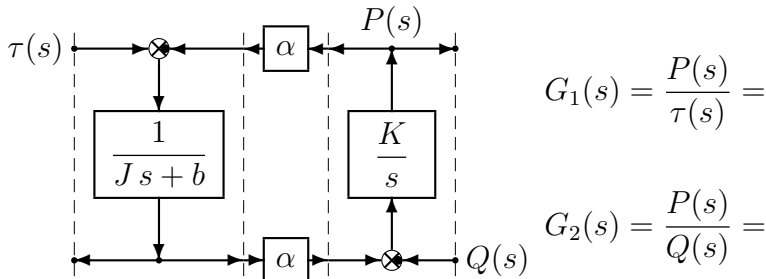
Controlli Automatici - Prima parte

17 Aprile 2015 - Domande

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

Si risponda alle seguenti domande.

1. Dato il seguente schema a blocchi, calcolare la funzione di trasferimento $G_1(s)$ che lega l'ingresso $\tau(s)$ all'uscita $P(s)$ e la funzione di trasferimento $G_2(s)$ che lega l'ingresso $Q(s)$ all'uscita $P(s)$:



Scrivere inoltre la corrispondente equazione differenziale che lega il segnale di uscita $P(t)$ ai segnali di ingresso $\tau(t)$ e $Q(t)$:

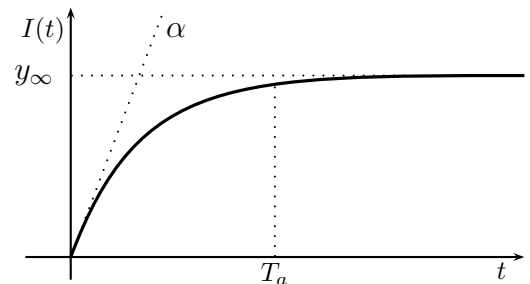
.....

2. In figura è riportato l'andamento temporale $I(t) = \mathcal{L}^{-1}[I(s)]$ corrispondente alla seguente funzione $I(s)$:

$$I(s) = \frac{1}{s(Ls + R)}$$

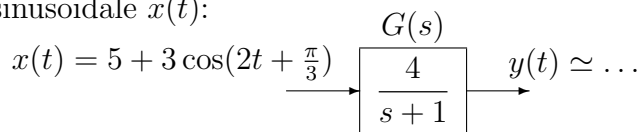
Calcolare, in funzione dei parametri L ed R , il valore dei seguenti parametri (vedi figura):

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



Per calcolare i parametri si utilizzi, eventualmente, i teoremi del valore iniziale e del valore finale.

3. Calcolare la risposta a regime $y(t)$ del sistema $G(s)$ quando in ingresso è presente il seguente segnale sinusoidale $x(t)$:



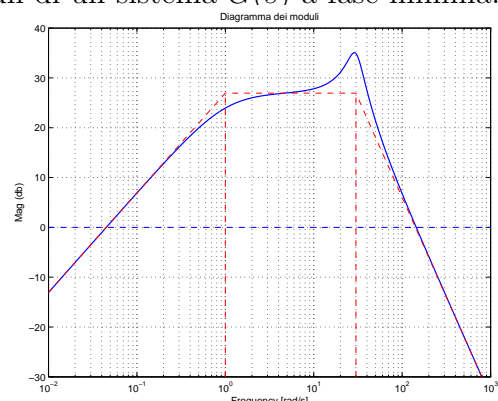
4. L'antitrasformata di Laplace della funzione $F(s)$ è definita come segue:

- | | |
|---|--|
| <input type="radio"/> $f(t) := \frac{1}{2\pi j} \int_{\sigma_0 - j\infty}^{\sigma_0 + j\infty} F(s)e^{st} dt$ | <input type="radio"/> $f(t) := \frac{1}{2\pi j} \int_{\sigma_0 - j\infty}^{\sigma_0 + j\infty} F(s)e^{-st} dt$ |
| <input type="radio"/> $f(t) := \frac{1}{2\pi j} \int_{\sigma_0 - j\infty}^{\sigma_0 + j\infty} F(s)e^{st} ds$ | <input type="radio"/> $f(t) := \frac{1}{2\pi j} \int_{\sigma_0 - j\infty}^{\sigma_0 + j\infty} F(s)e^{-st} ds$ |

5. Si faccia riferimento al diagramma di Bode dei moduli di un sistema $G(s)$ a fase minima.

Utilizzando la formula di Bode, calcolare in modo approssimato la fase φ del sistema $G(s)$ in corrispondenza delle seguenti pulsazioni ω :

- | | | |
|-------------------|---------------|--------------------|
| $\omega_1 = 0.04$ | \rightarrow | $\varphi_1 \simeq$ |
| $\omega_2 = 1$ | \rightarrow | $\varphi_2 \simeq$ |
| $\omega_3 = 30$ | \rightarrow | $\varphi_3 \simeq$ |
| $\omega_4 = 400$ | \rightarrow | $\varphi_4 \simeq$ |



6. Per un sistema del 2° ordine privo di zeri e caratterizzato da una coppia di poli complessi coniugati, scrivere le funzioni $S(\delta)$ e $M_R(\delta)$ che legano la massima sovraelongazione $S\%$ e il picco di risonanza M_R al coefficiente di smorzamento δ :

$$S(\delta) = \qquad \qquad \qquad M_R(\delta) =$$

7. Posto $a_0 \neq 0$, l'equazione ausiliaria che si ottiene dalla tabella di Routh quando tutti gli elementi di una riga si annullano:

- ha radici simmetriche rispetto all'origine
- è composta solo da termini di grado pari in s
- è composta solo da termini di grado dispari in s
- ha radici simmetriche rispetto all'asse immaginario

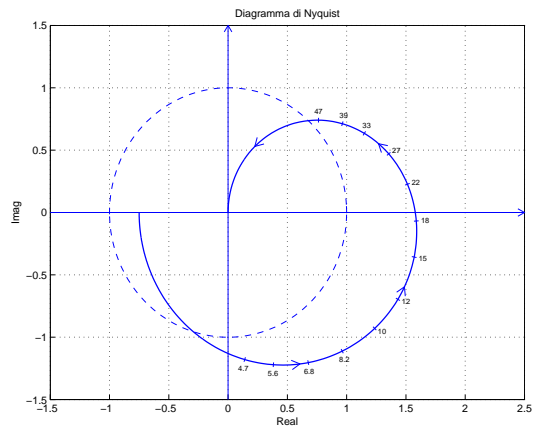
8. Calcolare l'evoluzione libera del sistema $3\dot{y}(t) + 2y(t) = 0$ partendo dalla condizione iniziale $y(0) = 4$.

$$Y(s) = \qquad \qquad \qquad y(t) =$$

9. Sia dato il diagramma di Nyquist (vedi figura) della seguente funzione $G(s) = \frac{-60(s+3)}{(s-8)(s-30)}$.

Utilizzando il criterio di Nyquist è possibile affermare che il sistema retroazionato $K G(s)$ è stabile per i seguenti valori di K :

- $0 < K < K^* < \infty$;
- $0 < K^* < K < \infty$;
- $-\infty < K^* < K < 0$;
- $-\infty < K < K^* < 0$;



Fornire una stima dei valore di K^* e ω^* :

$$K^* \simeq \dots \quad , \quad \omega^* \simeq \dots$$

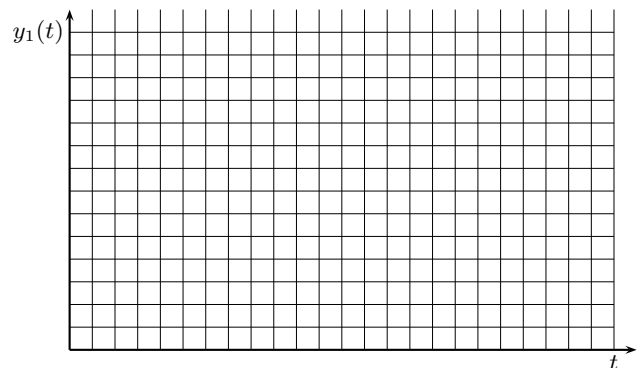
10. Disegnare l'andamento qualitativo $y_1(t)$ della risposta al gradino unitario del seguente sistema:

$$G(s) = \frac{200(5 + 0.1s)(s^2 + 30s + 60^2)}{(2s + 1)(2s + 30)(s^2 + 20s + 400)(s^2 + s + 25)}$$

Calcolare inoltre:

- a) il valore a regime y_∞ 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_ω dell'eventuale oscillazione smorzata presente sul segnale $y_1(t)$:

$$y_\infty = \qquad \qquad T_a \simeq \qquad \qquad T_\omega \simeq$$



11. 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 $G(s)$:

$$G(s) = \frac{(1 - 2s)}{s(s - 5)^2} e^{-3s} \quad \rightarrow \quad \begin{cases} M(\omega) = \\ \varphi(\omega) = \end{cases}$$