

**Controlli Automatici - Prima parte**  
**6 Novembre 2025 - Esercizi - INFO**

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  $x(t)$ :

$$x_1(t) = (3 + 2e^{-5t}) \sin(6t), \quad x_2(t) = (6 + 2t^3)e^{-2t}$$

Soluzione:

$$X_1(s) = \frac{18}{s^2 + 6^2} + \frac{12}{(s + 5)^2 + 6^2}, \quad X_2(s) = \frac{6}{(s + 2)} + \frac{12}{(s + 2)^4}.$$

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

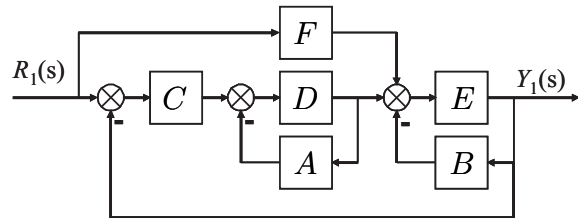
$$G_1(s) = \frac{30}{s(s + 2)(s + 5)}, \quad G_2(s) = 2 + \frac{6}{(s + 5)^3}$$

Soluzione:

$$g_1(t) = 3 - 5e^{-2t} + 2e^{-5t}, \quad g_2(t) = 2\delta(t) + 3t^2e^{-5t}$$

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

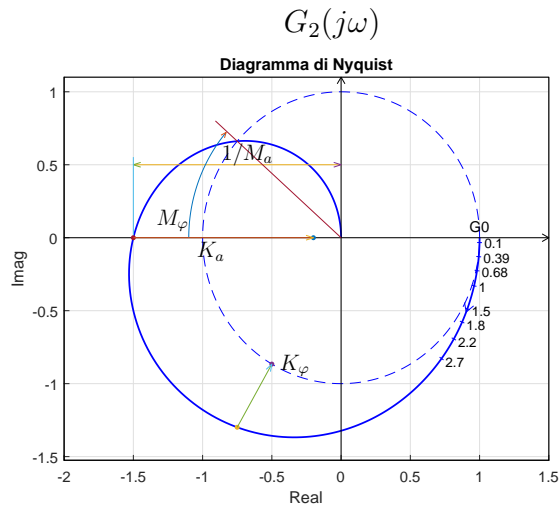
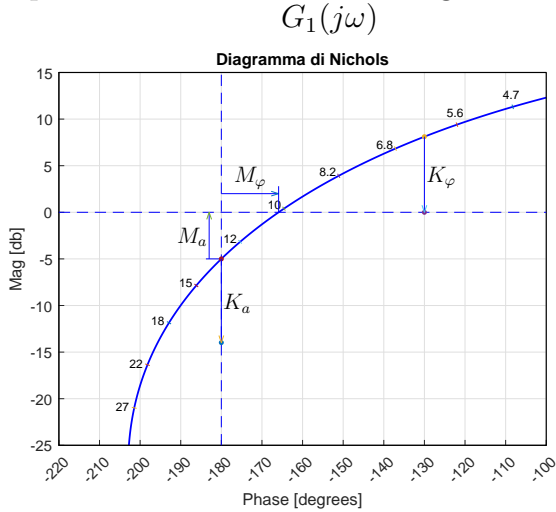
$$G(s) = \frac{CDE + FE(1 + DA)}{1 + DA + EB + CDE + DAE B}$$



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  $K_\varphi$  per cui il sistema  $K_\varphi G(s)$  ha un margine di fase  $M_\varphi = 50$ ;
- c.4) il guadagno  $K_\alpha$  per cui il sistema  $K_\alpha G(s)$  ha un margine di ampiezza  $M_\alpha = 5$ ;

I parametri richiesti hanno il seguente valore:



c.1)  $M_a = 5 \text{ db} = 1.78$

c.1)  $M_a = 0.667$

c.2)  $M_\varphi = 14.1$

c.2)  $M_\varphi = -41.4$

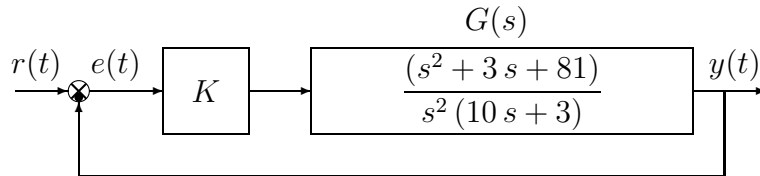
c.3)  $K_\varphi = -8.11 \text{ db} = 0.393$

c.3)  $K_\varphi = 0.667$

c.4)  $K_a = -8.98 \text{ db} = 0.356$

c.4)  $K_a = 0.133$

d) Sia dato il seguente sistema retroazionato:



d.1) Tracciare i diagrammi asintotici di Bode delle ampiezze e delle fasi della funzione  $G(s)$ .

Soluzione. I diagrammi asintotici di Bode delle ampiezze e delle fasi della funzione  $G(s)$  sono mostrati in Fig. 1.

Le funzioni approssimanti  $G_0(s)$  e  $G_\infty(s)$  per  $\omega \rightarrow 0$  ed  $\omega \rightarrow \infty$  sono le seguenti:

$$G_0(s) = \frac{27}{s^2}, \quad G_\infty(s) = \frac{0.1}{s}.$$

Le corrispondenti fasi  $\varphi_0$  e  $\varphi_\infty$  hanno il seguente valore:

$$\varphi_0 = -\pi, \quad \varphi_\infty = -\frac{\pi}{2}.$$

Sul diagramma asintotico delle ampiezze il guadagno  $\beta$  alla pulsazione  $\omega = 0.3$  e il guadagno  $\gamma$  alla pulsazione  $\omega = 9$  sono:

$$\beta = |G_0(s)|_{s=0.3} = 300 = 49.54 \text{ db}, \quad \gamma = |G_\infty(s)|_{s=9} = 0.01111 = -39.08 \text{ db}.$$

Coefficienti di smorzamento degli zeri complessi coniugati:  $\delta_1 = 0.16667$ .

I diagrammi di Bode delle ampiezze e delle fasi della funzione  $G(s)$  sono mostrati in Fig. 2.

d.2) Disegnare qualitativamente il diagramma di Nyquist “completo” della funzione  $G(s)$ . Calcolare esattamente la posizione  $\sigma_a$  di un eventuale asintoto verticale.

Soluzione.

Il diagramma di Nyquist della funzione  $G(s)$  è mostrato in Fig. 3. La fase iniziale del sistema

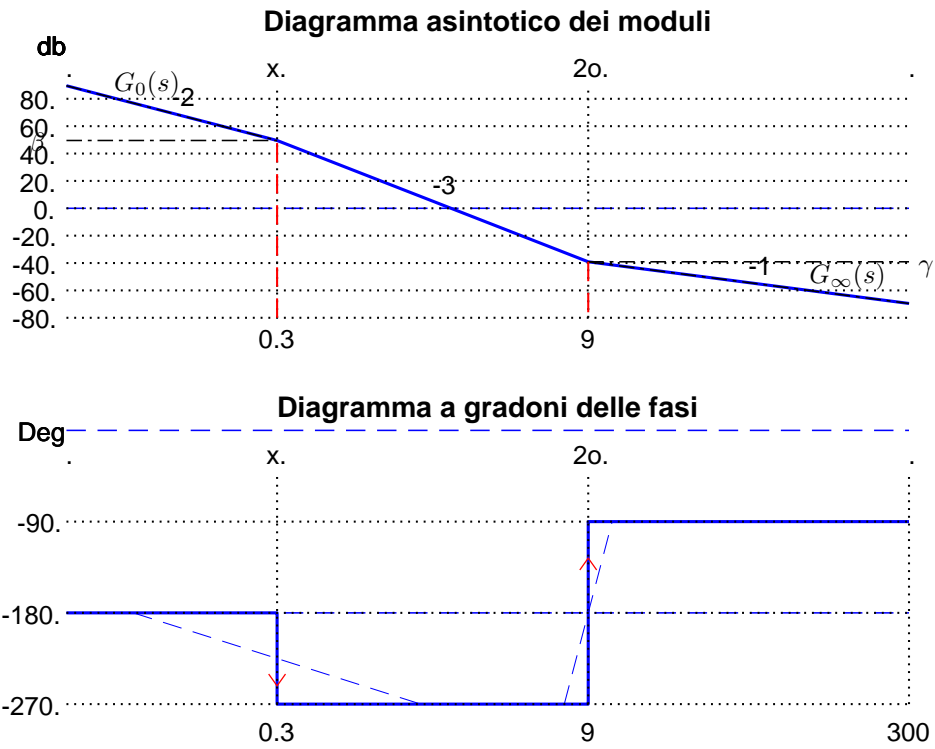


Figura 1: Diagrammi di Bode della funzione  $G(s)$ .

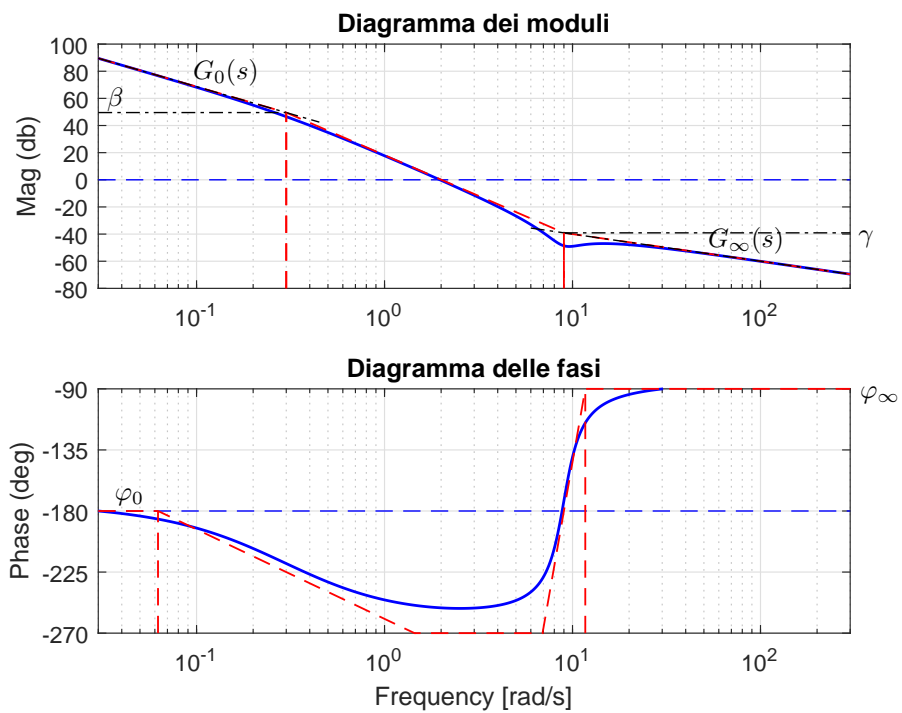


Figura 2: Diagrammi di Bode della funzione  $G(s)$ .

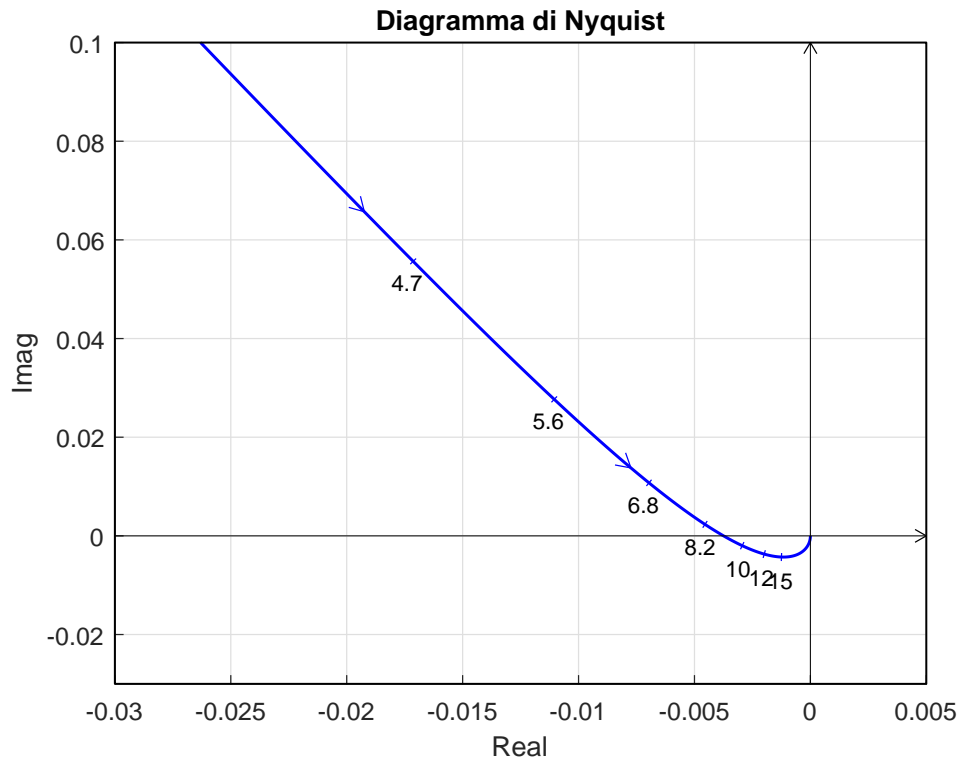


Figura 3: Il diagramma di Nyquist della funzione  $G(s)$ .

è  $\varphi_0 = -\pi$ . Per  $\omega \rightarrow 0^+$  il diagramma parte in ritardo rispetto a tale fase in quanto la somma delle costanti di tempo del sistema è negativa:

$$\Delta\tau = \frac{3}{81} - \frac{10}{3} = -3.296 < 0.$$

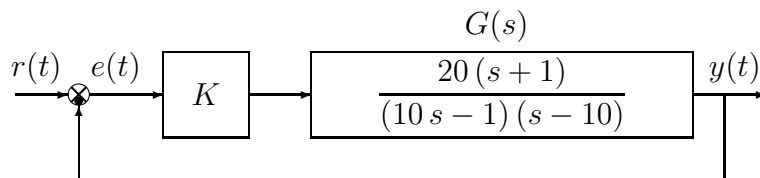
Il sistema è di tipo 2 per cui nel diagramma di Nyquist non è presente nessun asintoto. Partendo dalla fase iniziale  $\varphi_0 = -\pi$ , la variazione di fase  $\Delta\varphi$  che il sistema subisce per  $\omega \in ]0, \infty[$  è:

$$\Delta\varphi = \pi - \frac{\pi}{2} = \frac{\pi}{2}.$$

Ne segue che il vettore  $G(j\omega)$  ruota di  $\frac{\pi}{2}$  in senso antiorario per raggiungere la fase finale  $\varphi_\infty = -\frac{\pi}{2}$ . Per  $\omega \rightarrow \infty$  il diagramma arriva in ritardo rispetto alla fase finale  $\varphi_\infty = -\frac{\pi}{2}$  in quanto la somma  $\Delta_p$  del sistema è negativa:

$$\Delta_p = -3 + 0.3 = -2.7 < 0.$$

e) Sia dato il seguente sistema retroazionato:



e.1) Tracciare i diagrammi asintotici di Bode delle ampiezze e delle fasi della funzione  $G(s)$ .

Soluzione.

I diagrammi asintotici di Bode delle ampiezze e delle fasi della funzione  $G(s)$  sono mostrati in Fig. 4.

Le funzioni approssimanti  $G_0(s)$  e  $G_\infty(s)$  per  $\omega \rightarrow 0$  ed  $\omega \rightarrow \infty$  sono le seguenti:

$$G_0(s) = 2, \quad G_\infty(s) = \frac{2}{s}.$$

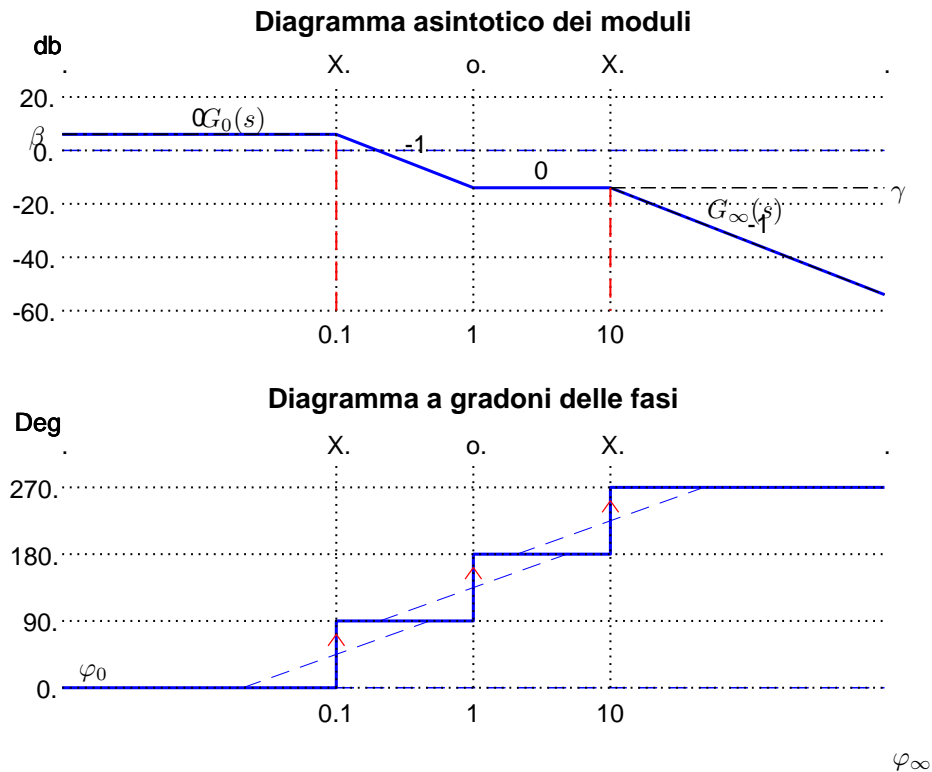


Figura 4: Diagrammi di Bode della funzione  $G(s)$ .

Le corrispondenti fasi  $\varphi_0$  e  $\varphi_\infty$  hanno il seguente valore:

$$\varphi_0 = 0, \quad \varphi_\infty = -\frac{\pi}{2}.$$

Sul diagramma asintotico delle ampiezze il guadagno  $\beta$  alla pulsazione  $\omega = 0.1$  e il guadagno  $\gamma$  alla pulsazione  $\omega = 10$  sono:

$$\beta = |G_0(s)|_{s=0.1} = 2 = 6.021 \text{ db}, \quad \gamma = |G_\infty(s)|_{s=10} = 0.2 = -13.98 \text{ db}.$$

I diagrammi di Bode delle ampiezze e delle fasi della funzione  $G(s)$  sono mostrati in Fig. 5.

e.2) Disegnare qualitativamente il diagramma di Nyquist “completo” della funzione  $G(s)$ .

**Soluzione.** Il diagramma di Nyquist della funzione  $G(s)$  è mostrato in Fig. 6. La fase iniziale del sistema è  $\varphi_0 = 0$ . Per  $\omega \rightarrow 0^+$  il diagramma parte in anticipo rispetto a tale fase in quanto la somma delle costanti di tempo del sistema è positiva:

$$\Delta\tau = 1 - \frac{10}{-1} - \frac{1}{-10} = 11.1 > 0.$$

Il sistema è di tipo 0 per cui nel diagramma di Nyquist non è presente nessun asintoto. Partendo dalla fase iniziale  $\varphi_0 = 0$ , la variazione di fase  $\Delta\varphi$  che il sistema subisce per  $\omega \in ]0, \infty[$  è:

$$\Delta\varphi = \frac{\pi}{2} + \frac{\pi}{2} + \frac{\pi}{2} = \frac{3\pi}{2}.$$

Ne segue che il vettore  $G(j\omega)$  ruota di  $\frac{3\pi}{2}$  in senso antiorario per raggiungere la fase finale  $\varphi_\infty = -\frac{\pi}{2}$ . Per  $\omega \rightarrow \infty$  il diagramma arriva in ritardo rispetto alla fase finale  $\varphi_\infty = -\frac{\pi}{2}$  in quanto la somma  $\Delta_p$  del sistema è negativa:

$$\Delta_p = -1 - 0.1 - 10 = -11.1 < 0.$$

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

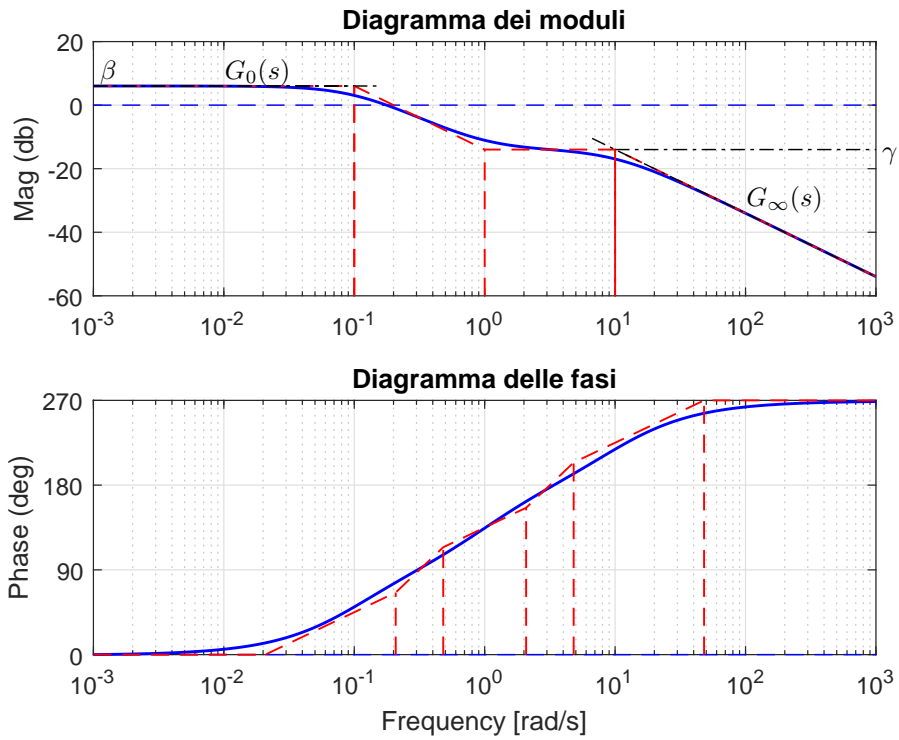


Figura 5: Diagrammi di Bode della funzione  $G(s)$ .

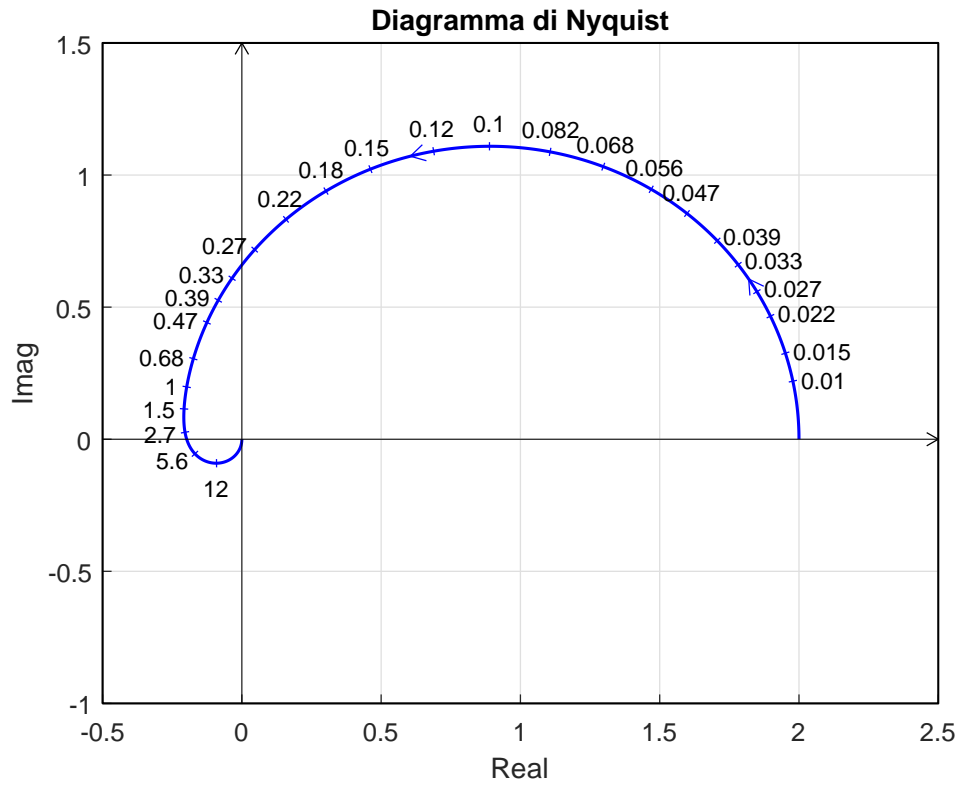
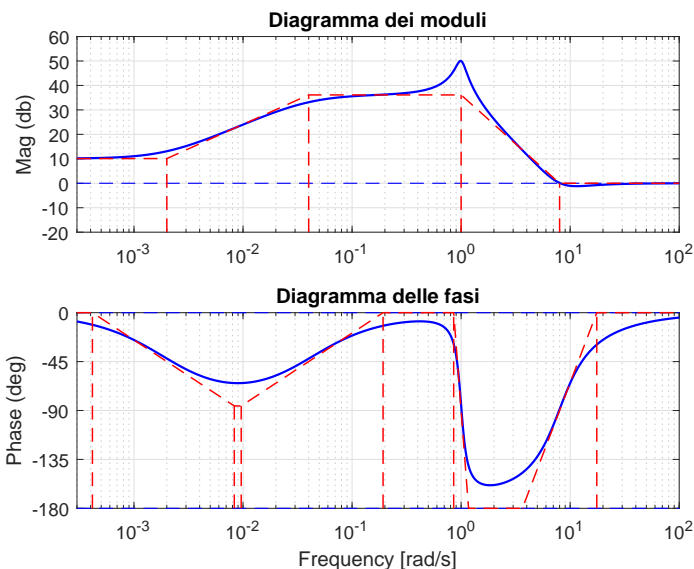


Figura 6: Il diagramma di Nyquist della funzione  $G(s)$ .

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

$$G(s) = \frac{(s - 0.002)(s^2 + 8s + 64)}{(s - 0.04)(s^2 + 0.2s + 1)}$$

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



Soluzione. La funzione di trasferimento del sistema è la seguente:

$$G(s) = \frac{(s - 0.002)(s^2 + 8s + 64)}{(s - 0.04)(s^2 + 0.2s + 1)}$$

Il valore  $K = 1$  può essere calcolato in due modi diversi:

1) calcolando il modulo  $\beta$  dell'approssimante  $G_0(s)$  in corrispondenza della pulsazione  $\omega = 0.002$ :

$$|G_0(s)|_{s=0.002j} = |3.2 K|_{s=0.002j} = 3.2 K = \beta \simeq 10.1 \text{ db} \simeq 3.2 \Rightarrow K \simeq 1.$$

2) calcolando il modulo  $\gamma$  dell'approssimante  $G_\infty(s)$  in corrispondenza della pulsazione  $\omega = 8$ :

$$|G_\infty(s)|_{s=8j} = |K|_{s=8j} = K = \gamma \simeq 0 \text{ db} \simeq 1 \rightarrow K \simeq 1.$$

I coefficienti di smorzamento  $\delta$  delle coppie di poli o zeri complessi coniugati presenti all'interno della funzione  $G(s)$  sono i seguenti:

$$(s^2 + 0.2s + 1^2) \rightarrow M_{\omega_n} \simeq 14 \text{ db} = 5 \rightarrow \delta = \frac{1}{2M_{\omega_n}} \simeq 0.1$$

$$(s^2 + 8s + 8^2) \rightarrow M_{\omega_n} \simeq 0 \text{ db} = 1 \rightarrow \delta = \frac{1}{2M_{\omega_n}} \simeq 0.5$$

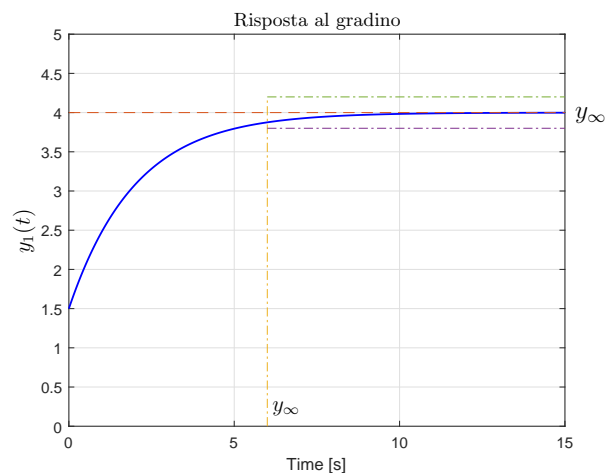
I valori  $M_{\omega_n}$  si leggono sul diagramma di Bode dei moduli come distanza tra il diagramma asintotico e il diagramma reale alla pulsazione  $\omega_n$ .

g) Utilizzando i teoremi del valore iniziale e del valore finale, disegnare l'andamento qualitativo  $y_1(t)$  della risposta al gradino del seguente sistema:

$$G(s) = \frac{3s + 4}{2s + 1}$$

Calcolare il valore iniziale  $y_0$ , il valore finale  $y_\infty$  e il tempo di assestamento  $T_a$  della risposta al gradino  $y_1(t)$ :

$$y_0 = 1.5, \quad y_\infty \simeq 4 \text{ s}, \quad T_a \simeq 6 \text{ s}.$$



**Controlli Automatici - Prima parte**  
**6 Novembre 2025 - Domande - INFO**

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

Si risponda alle seguenti domande.

1. Scrivere, in funzione dei segnali  $x(t)$  e  $y(t)$ , l'equazione differenziale corrispondente alla seguente funzione di trasferimento:

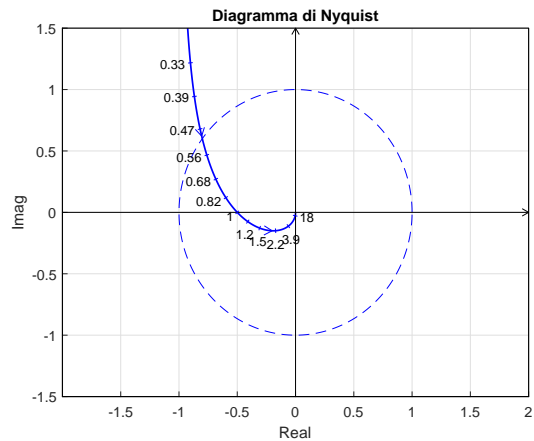
$$G(s) = \frac{Y(s)}{X(s)} = \frac{s^2 + 2s + 3}{s^4 + 3s^3 + 6s^2 + s + 4} \quad \rightarrow \quad \ddot{y} + 3\dot{y} + 6y + \dot{y} + 4y = \ddot{x} + 2\dot{x} + 3x$$

2. Sia dato il diagramma di Nyquist della funzione  $G(s) = \frac{0.5(s+1)}{s(s-1)}$ .

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

$$K > K^* = -\frac{1}{-0.5} = 2$$

Calcolare dal grafico, in modo approssimato, i valori limite dell'intervallo di ammissibilità del parametro  $K$ .



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

$$x(t) = 12 + 4 \cos(8t) \quad \rightarrow \quad \begin{array}{c} G(s) \\ \boxed{\frac{5}{s+6}} \end{array} \quad y(t) \simeq 10 + 2 \cos(8t - \arctan \frac{4}{3})$$

4. Enunciare il criterio di Nyquist nella formulazione valida anche per sistemi instabili ad anello aperto. Fornire sia l'ipotesi che la tesi del criterio.

Criterio di Nyquist. *Nell'ipotesi che il sistema ad anello aperto non presenti poli immaginari, eccezion fatta per un eventuale polo nullo semplice o doppio, condizione necessaria e sufficiente affinché il sistema in retroazione sia asintoticamente stabile è che il diagramma polare completo della funzione  $F(j\omega)$  circonda il punto critico  $-1+j0$  tante volte in senso antiorario quanti sono i poli di  $F(s)$  con parte reale positiva.*

5. Scrivere la funzione di trasferimento  $G(s)$  di un sistema del secondo ordine caratterizzato da un guadagno statico  $G(0) = 3$ , da una pulsazione naturale  $\omega_n = 4$  e da un tempo di assestamento  $T_a = 2$  s alla risposta al gradino:

$$G(s) = \frac{48}{s^2 + 3s + 16}$$

6. Calcolare l'evoluzione libera del sistema  $3\dot{y}(t) + 2y(t) = 0$  partendo dalla condizione iniziale  $y(0) = 4$ . Applicando la trasformata di Laplace si ha:

$$3(sY(s) - 4) + 2Y(s) = 0 \quad \rightarrow \quad Y(s) = \frac{4}{s + 0.666} \quad \rightarrow \quad y(t) = 4e^{-0.666t}$$

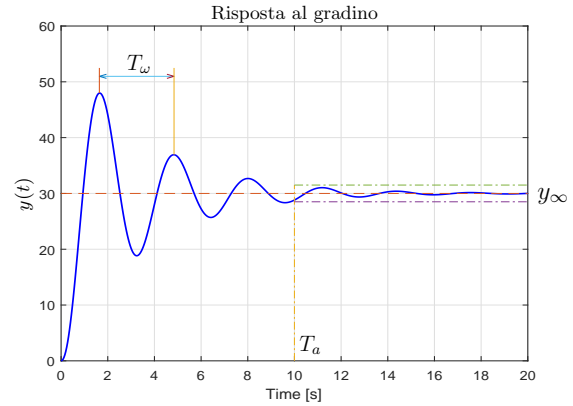
7. Disegnare l'andamento qualitativo  $y_1(t)$  della risposta al gradino unitario del seguente sistema:

$$G(s) = \frac{20(12 + s)(3s + 30)}{(2s + 12)(0.4s + 5)(s^2 + 0.6s + 4)}$$

Calcolare inoltre:

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

$$y_\infty = 30, \quad T_a \simeq 10 \text{ s}, \quad T_w \simeq \frac{2\pi}{2} \simeq 3.14 \text{ s}.$$



8. In un sistema del 2° ordine la distanza dei poli dall'origine (a parità di direzione) influisce sui seguenti parametri della risposta al gradino

- |                                                   |                                                        |
|---------------------------------------------------|--------------------------------------------------------|
| <input checked="" type="radio"/> tempo di ritardo | <input checked="" type="radio"/> tempo di salita       |
| <input type="radio"/> coefficiente di smorzamento | <input checked="" type="radio"/> tempo di assestamento |

9. Un sistema caratterizzato da funzione di trasferimento  $G(s)$  è asintoticamente stabile se:

- |                                                                                                             |                                                                                                  |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <input type="radio"/> tutti i modi temporali di $G(s)$ rimangono limitati per $t \rightarrow \infty$        | <input type="radio"/> almeno un modo temporale di $G(s)$ tende a zero per $t \rightarrow \infty$ |
| <input checked="" type="radio"/> tutti i modi temporali di $G(s)$ tendono a zero per $t \rightarrow \infty$ | <input type="radio"/> la $G(s)$ non presenta modi temporali                                      |

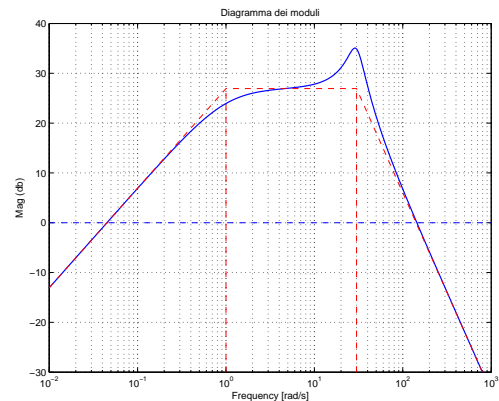
10. Dato uno schema a blocchi caratterizzato da un ingresso  $X$  e da un'uscita  $Y$ , scrivere la formula di Mason per calcolare la funzione di trasferimento  $G = \frac{Y}{X}$ :

$$G = \frac{Y}{X} = \frac{1}{\Delta} \sum_{i \in \mathcal{P}} P_i \Delta_i$$

11. 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  $\varphi$  del sistema  $G(s)$  in corrispondenza delle seguenti pulsazioni  $\omega$ :

$$\begin{aligned} \omega_1 = 0.04 &\rightarrow \varphi_1 \simeq \frac{\pi}{2} \\ \omega_2 = 1 &\rightarrow \varphi_2 \simeq \frac{\pi}{4} \\ \omega_3 = 30 &\rightarrow \varphi_3 \simeq -\frac{\pi}{2} \\ \omega_4 = 400 &\rightarrow \varphi_4 \simeq -\pi \end{aligned}$$



12. 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  $G(s)$ :

$$G(s) = \frac{(s + 3)(3s + 1)}{s(2s - 1)} e^{-3s} \rightarrow \begin{cases} M(\omega) = \frac{\sqrt{\omega^2 + 9}\sqrt{9\omega^2 + 1}}{\omega\sqrt{4\omega^2 + 1}} \\ \varphi(\omega) = \arctan \frac{\omega}{3} + \arctan 3\omega - 3\omega - \frac{\pi}{2} - (\pi - \arctan 2\omega) \end{cases}$$