

Controlli Automatici A
22 Giugno 2011 - Esercizi

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

Si risolvano i seguenti esercizi.

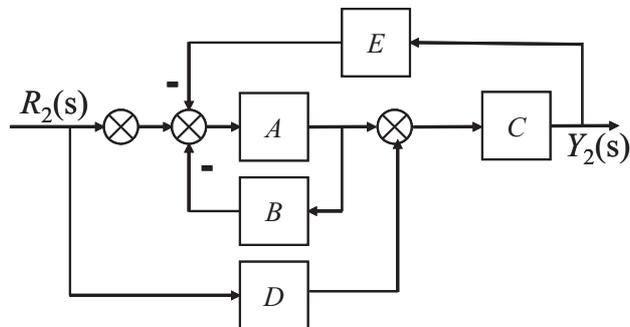
a.1) Calcolare la trasformata di Laplace $X(s)$ dei seguenti segnali temporali $x(t)$:

$$x_1(t) = e^{-3t}(t^2 - 2), \quad x_2(t) = 4 + 3e^{-3t}\sin(7t)$$

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

$$G_1(s) = \frac{10}{(s+3)(1+2s)} \quad G_2(s) = 3 + \frac{10}{(s+5)^3}$$

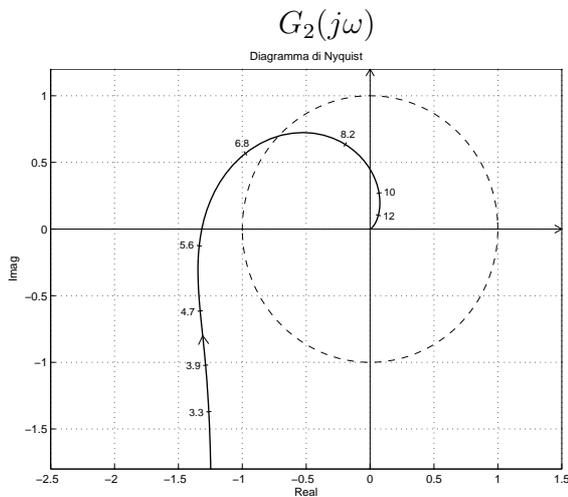
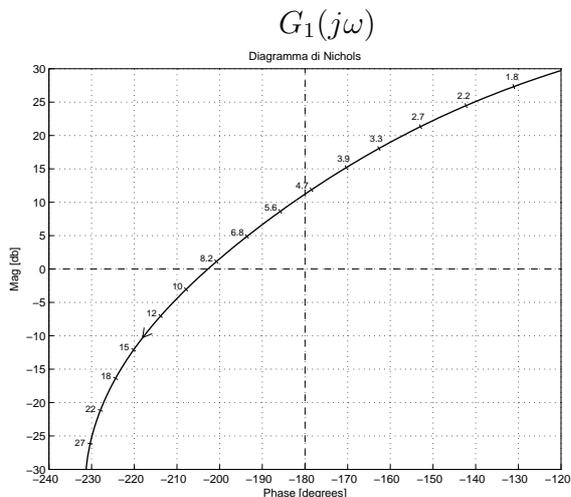
b) Relativamente allo schema a blocchi di figura, calcolare la funzione di trasferimento $G_2(s) = \frac{Y_2(s)}{R_2(s)}$:



$G_2(s) = \dots$

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 e il margine di fase M_φ del sistema;
- c.2) il guadagno K_φ per cui il sistema $K_\varphi G(s)$ ha un margine di fase $M_\varphi = 40^\circ$;
- c.3) il guadagno K_a per cui il sistema $K_a G(s)$ ha un margine di ampiezza $M_a = 5$;



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

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

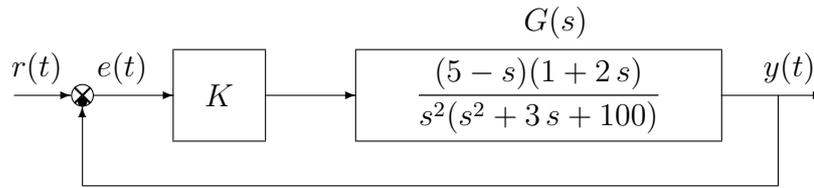
c.3) $K_a = \dots \dots \dots$

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

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

c.3) $K_a = \dots \dots \dots$

d) Sia dato il seguente sistema retroazionato:



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

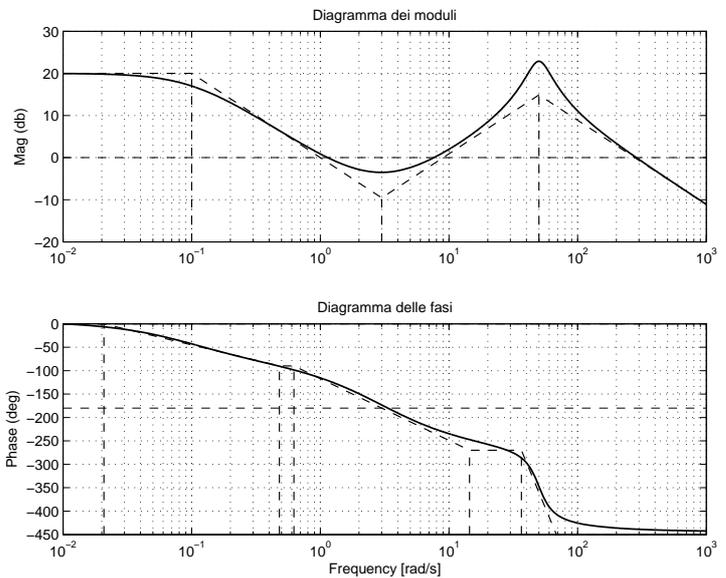
d.2) Tracciare i diagrammi asintotici di Bode delle ampiezze e delle fasi della funzione $G(s)$.

d.3) Disegnare qualitativamente il diagramma di Nyquist “completo” della funzione $G(s)$. Calcolare esattamente la posizione σ_a di un eventuale asintoto verticale, 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 $e_\infty(t)$ per ingresso a parabola $r(t) = 2t^2$.

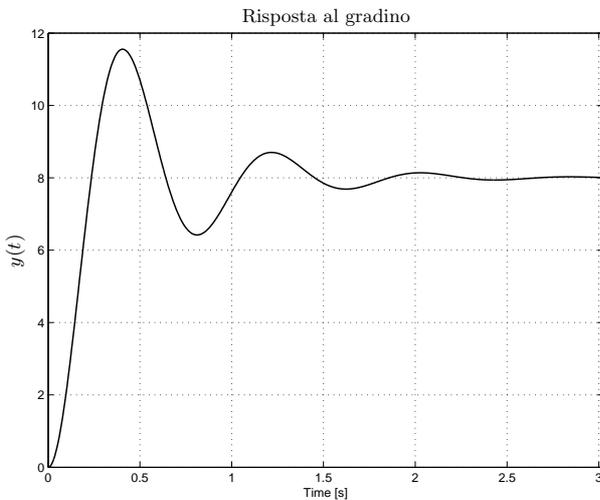
e) Si faccia riferimento ad un sistema $G(s)$ i cui diagrammi di Bode sono mostrati in figura.

Nei limiti della precisione consentita dal grafico si risponda alle seguenti domande ricavare l’espressione analitica della funzione di trasferimento $G(s)$. Stimare in modo approssimato eventuali valori di δ .



$G(s) \simeq$

f) In figura è mostrata la risposta $y(t)$ al gradino $x(t) = X_0 = 10$ di un sistema dinamico $G(s)$ caratterizzato solamente da 2 poli stabili. Nei limiti della precisione del grafico determinare:



1) Il guadagno statico del sistema:

$$G_0 =$$

2) La posizione dei poli dominanti del sistema $p_{1,2}$:

$$p_{1,2} =$$

3) La pulsazione naturale ω_n :

$$\omega_n =$$

Controlli Automatici A
22 Giugno 2011 - Domande

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

Si risponda alle seguenti domande.

1. Scrivere le funzioni di trasferimento $G(s) = \frac{Y(s)}{X(s)}$ corrispondente alla seguente equazione differenziale nelle variabili $x(t)$ e $y(t)$:

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

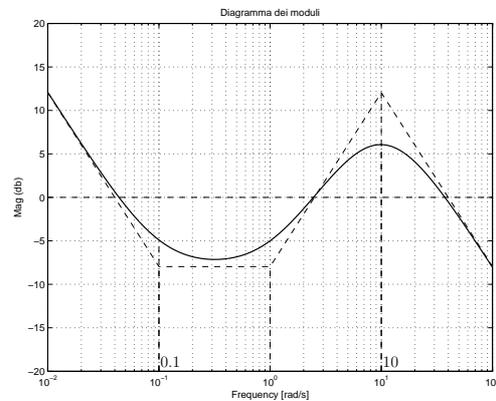
2. L'antitrasformata di Laplace della funzione $F(s)$ è definita come segue:

$$\begin{aligned} \bigcirc f(t) &:= \frac{1}{2\pi j} \int_{\sigma_0 - j\infty}^{\sigma_0 + j\infty} F(s)e^{-st} dt & \bigcirc f(t) &:= \frac{1}{2\pi j} \int_{\sigma_0 - j\infty}^{\sigma_0 + j\infty} F(s)e^{st} dt \\ \bigcirc f(t) &:= \frac{1}{2\pi j} \int_{\sigma_0 - j\infty}^{\sigma_0 + j\infty} F(s)e^{-st} ds & \bigcirc f(t) &:= \frac{1}{2\pi j} \int_{\sigma_0 - j\infty}^{\sigma_0 + j\infty} F(s)e^{st} ds \end{aligned}$$

3. 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 :

$$\begin{aligned} \omega_1 = 0.01 &\rightarrow \varphi_1 \simeq \\ \omega_2 = 0.1 &\rightarrow \varphi_2 \simeq \\ \omega_3 = 10 &\rightarrow \varphi_3 \simeq \\ \omega_4 = 100 &\rightarrow \varphi_4 \simeq \end{aligned}$$



4. In figura è mostrato il diagramma di Bode dei moduli di un sistema lineare $G(s)$ a fase minima.

- a) Determinare la posizione dei poli dominanti:

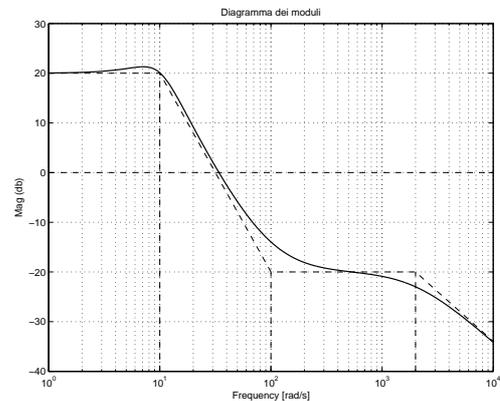
$$p_{1,2} \simeq$$

- b) Calcolare il guadagno statico del sistema:

$$G(0) =$$

- c) Calcolare la larghezza di banda ω_{f0} del sistema $G(s)$ posto in retroazione unitaria negativa:

$$\omega_{f0} \simeq$$



5. Dato il seguente diagramma di Nyquist di una funzione $G(s)$ con 2 poli nell'origine e tutti gli altri a parte reale negativa, disegnate il diagramma polare completo.

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

- ($K > 0, |K| \ll 1$);
- ($K > 0, |K| \gg 1$);
- ($K < 0, |K| \gg 1$);
- ($K < 0, |K| \ll 1$);

