

Controlli Automatici - Parte A

Ingegneria Meccanica e Ingegneria del Veicolo

Compito del 1 febbraio 2018 - Quiz

Per ciascuno dei seguenti quesiti (si considerino solo le domande numerate normalmente o che recano il nome del docente con cui si è seguito il corso), segnare con una crocetta le risposte che si ritengono corrette. Alcuni quesiti possono avere più risposte corrette.

I quiz si ritengono superati se vengono individuate almeno metà delle risposte esatte (punti 5.5 su 11), diversamente il compito verrà ritenuto insufficiente a prescindere dal risultato della seconda prova.

1. Quali dei seguenti sistemi sono asintoticamente stabili?

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

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

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

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

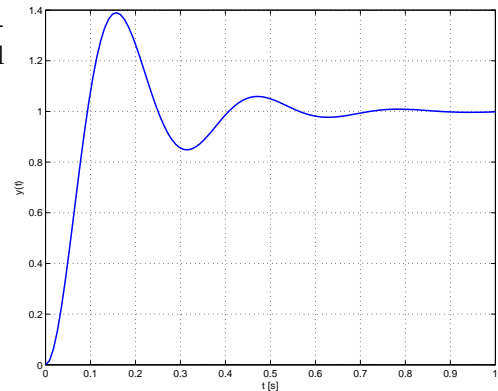
2. A partire dalla risposta al gradino unitario mostrata in figura è possibile stimare la posizione dei poli dominanti del sistema?

sì, $p \approx -0.15 \pm j0.5$

sì, $p \approx -1.5 \pm j2$

sì, $p \approx -6 \pm j20$

no



3. L'evoluzione libera del sistema $2\dot{y}(t) + by(t) = 0$ partendo dalla condizione iniziale $y(0) = 3$ è:

$y(t) = 3(1 - e^{-\frac{2}{b}t})$

$y(t) = 3e^{-\frac{2}{b}t}$

$y(t) = \frac{3}{2}e^{-\frac{b}{2}t}$

$y(t) = 3e^{-\frac{b}{2}t}$

4. Il valore iniziale della risposta all'impulso $g(t)$ del sistema $G(s) = \frac{5s+1}{s^2+3s+4}$ vale:

5

1/4

0

∞

5. La funzione di trasferimento $G(s) = \frac{Y(s)}{X(s)}$ corrispondente all'equazione differenziale $2\ddot{y} + 4\dot{y} + y = \ddot{x} + 5\dot{x} + 3x$ è:

$G(s) = \frac{s^2 + 5s + 3}{2s^3 + 4s^2 + s}$

$G(s) = \frac{s^2 + 5s + 3}{2s^3 + 4s + 1}$

$G(s) = \frac{2s^3 + 4s + 1}{s^2 + 5s + 3}$

6. Se al sistema $y(t) + \dot{y}(t) = 2u(t)$ si applica l'ingresso $u(t) = \sin(t)$, a regime l'uscita sarà:

- $y(t) = \frac{1}{\sqrt{2}} \sin(t + 45^\circ)$
- $y(t) = \frac{2}{\sqrt{2}} \sin(t - 45^\circ)$
- $y(t) = \frac{2}{\sqrt{2}} \sin(t + 45^\circ)$
- $y(t) = \frac{1}{\sqrt{2}} \sin(t - 45^\circ)$

7. Se la funzione d'anello $L(s)$ di un sistema retroazionato presenta un polo nell'origine:

- l'errore a regime per ingresso a gradino è nullo
- l'errore a regime per ingresso a rampa è nullo
- l'errore a regime per ingresso a rampa è diverso da zero e costante
- l'errore a regime per ingresso a parabola è infinito

8. In un sistema del secondo ordine a poli complessi coniugati e privo di zeri il picco di risonanza M_R rimane costante al variare della posizione dei poli nel piano complesso:

- su due semirette uscenti dall'origine
- su di una circonferenza con centro nell'origine
- su di una circonferenza con centro in -1
- su di una retta parallela all'asse immaginario

9. Considerando l'ingresso di equilibrio $\bar{u} = 1$, indicare quelli dei seguenti risultano stati di equilibrio per il

sistema non lineare $\begin{cases} \dot{x}_1(t) = x_1^3(t) + u(t) \\ \dot{x}_2(t) = x_1(t) + x_2^2(t) \end{cases}$

- $\bar{x} = \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \end{bmatrix}$
- $\bar{x} = \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix}$
- $\bar{x} = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$
- $\bar{x} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$

10. Il diagramma di Bode delle ampiezze di un sistema $G(s)$ di tipo 2 e avente grado relativo 3 presenta:

- pendenza di -40dB/dec per $\omega \rightarrow 0$ e pendenza di -60dB/dec per $\omega \rightarrow \infty$
- pendenza di -60dB/dec per $\omega \rightarrow 0$ e pendenza di -40dB/dec per $\omega \rightarrow \infty$
- pendenza di -20dB/dec per $\omega \rightarrow 0$ e pendenza di -30dB/dec per $\omega \rightarrow \infty$
- pendenza di $+40\text{dB/dec}$ per $\omega \rightarrow 0$ e pendenza di $+60\text{dB/dec}$ per $\omega \rightarrow \infty$

Controlli Automatici - Parte A

Ingegneria Meccanica e Ingegneria del Veicolo

Compito del 1 febbraio 2018 - Esercizi

Rispondere in maniera analitica ai seguenti quesiti (gli studenti dovranno rispondere ai quesiti contrassegnati solo con lettere o col nome del docente di cui hanno seguito il corso più una lettera). I problemi e le domande a risposta aperta si ritengono superati se vengono conseguiti almeno metà dei punti totali (11 su 22), diversamente il compito verrà ritenuto insufficiente a prescindere dal risultato della prima prova.

a) Determinare la trasformata di Laplace $X_i(s)$ dei seguenti segnali temporali $x_i(t)$:

$$x_1(t) = \begin{cases} 0 & t < 3 \\ e^{-5(t-3)}(t-3)^2 & t \geq 3 \end{cases}, \quad x_2(t) = 1 + t^3 e^{2-4t}$$

Giarré - b) Dato il seguente sistema SISO lineare tempo invariante:

$$\begin{aligned} \dot{x}(t) &= \begin{bmatrix} -1 & 2 & 3 \\ 0 & 2 & -1 \\ 0 & 1 & 4 \end{bmatrix} x(t) + \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} u(t) \\ y(t) &= [1 \ 1 \ 0] x(t) \end{aligned}$$

1. Ricavare la corrispondente funzione di trasferimento $G(s)$.
2. Calcolare in maniera analitica l'evoluzione dell'uscita $y(t)$ con un ingresso a gradino unitario e

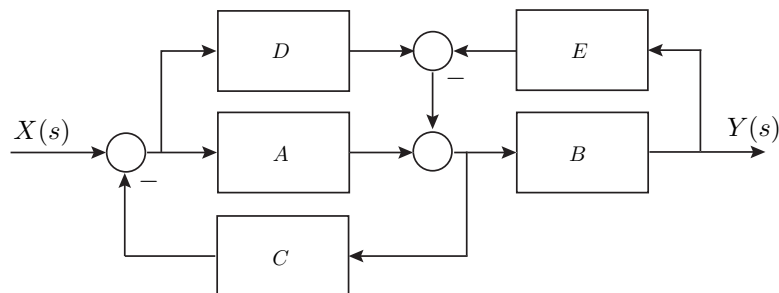
$$\text{condizioni iniziali } x(0) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Biagiotti - b) Dato il sistema lineare tempo-invariante descritto dall'equazione differenziale

$$\ddot{y}(t) + 4\dot{y}(t) + 3y(t) = -6x(t)$$

dove $y(t)$ e $x(t)$ rappresentano rispettivamente il segnale di uscita e quello di ingresso, calcolare analiticamente l'evoluzione $y(t)$ a partire dalle condizioni iniziali $y(0) = 3$ e $\dot{y}(0) = -4$ e considerando l'ingresso $x(t) = e^{-3t}$.

c) Dato il seguente schema a blocchi:

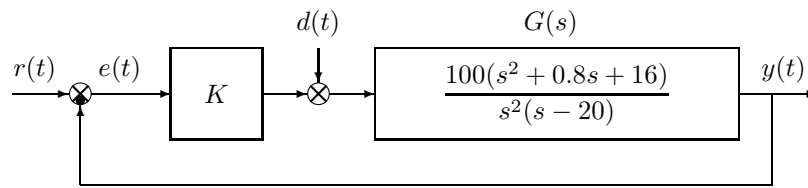


utilizzando la formula di Mason calcolare la funzione di trasferimento $G(s)$ che lega l'ingresso $X(s)$ all'uscita $Y(s)$.

d) Sia data la funzione di trasferimento $G(s) = \frac{1 + 2.4s}{(s + 0.4)(s^2 + 3s + 25)(1 + 0.01s)}$

Disegnare l'andamento qualitativo della risposta $y(t)$ a un gradino in ingresso di ampiezza 20, $x(t) = 20$. Calcolare il valore a regime y_∞ dell'uscita $y(t)$ del sistema, stimare qualitativamente il tempo di assestamento T_a del sistema e il periodo T_ω dell'eventuale oscillazione smorzata.

e) Sia dato il seguente sistema retroazionato:

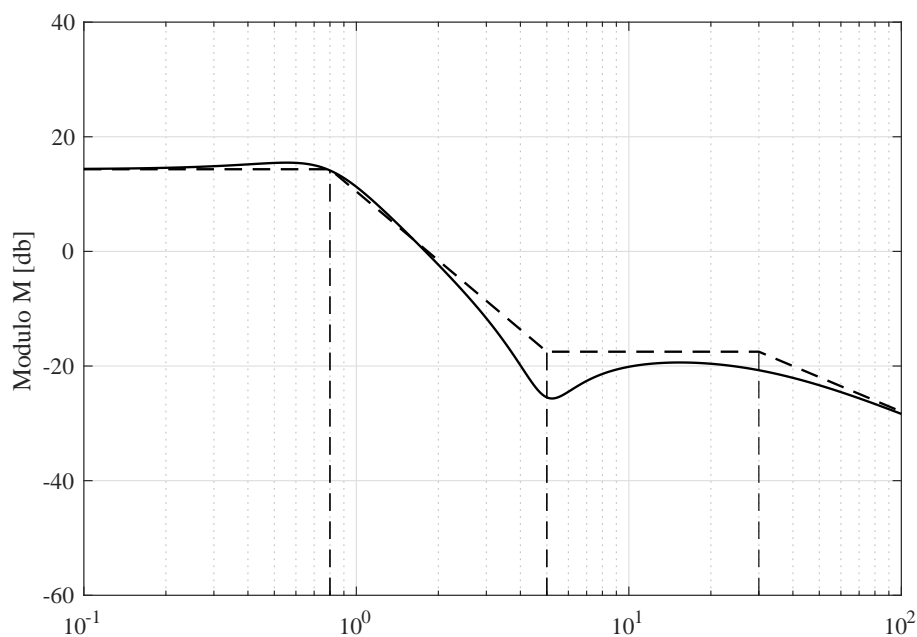


- e.1) Determinare per quali valori del parametro K il sistema retroazionato è asintoticamente stabile.
- e.2) Posto $K = 10$, calcolare l'errore a regime e_∞ quando sul sistema retroazionato agiscono contemporaneamente il segnale di riferimento $r(t) = 20 + 2t$ e il disturbo $d(t) = 2 \sin(5t)$
- e.3) Tracciare (nello schema fornito in allegato) i diagrammi asintotici di Bode delle ampiezze e delle fasi della funzione $G(s)$.

Biagiotti - e.4) Tracciare qualitativamente il luogo delle radici del sistema retroazionato per valori positivi del parametro K . Determinare esattamente gli asintoti, il centro degli asintoti, le intersezioni con l'asse immaginario e i corrispondenti valori del guadagno K .

Giarré - e.4) Disegnare qualitativamente il diagramma di Nyquist della funzione di risposta armonica $G(j\omega)$ per valori positivi della pulsazione. Calcolare esattamente la posizione σ_0 di un eventuale asintoto, le eventuali intersezioni con l'asse reale e i corrispondenti valori delle pulsazioni.

f) Si faccia riferimento al diagramma di Bode delle ampiezze della funzione a fase minima $G(s)$ mostrato in figura.

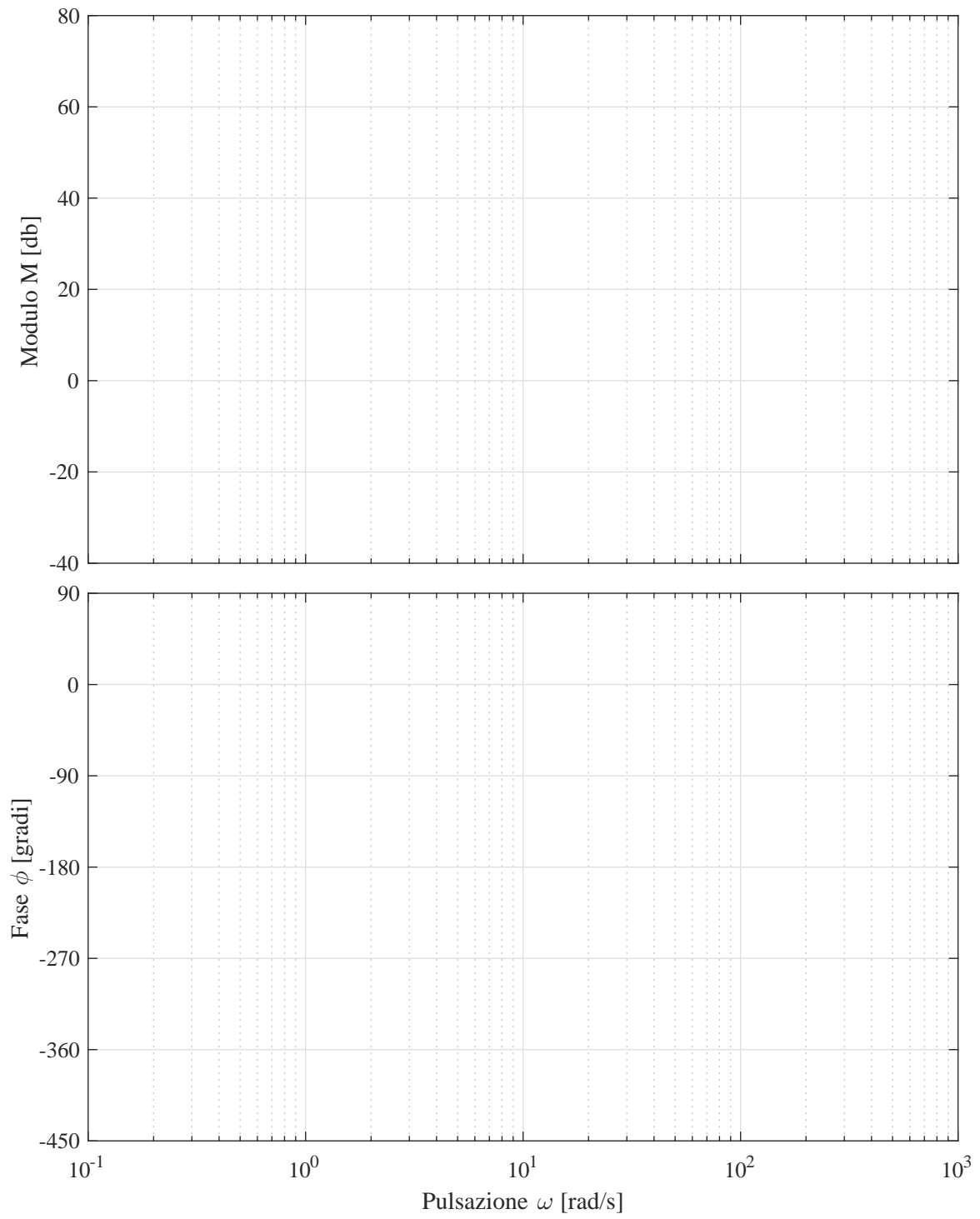


Si richiede di ricavare l'espressione analitica della funzione $G(s)$.

Cognome:

Nome:

N. Matr.:



Cognome:

Nome:

N. Matr.:

Ho seguito il corso con

Prof Giarré Prof. Biagiotti

Controlli Automatici - Parte A

Ingegneria Meccanica e Ingegneria del Veicolo

Compito del 1 febbraio 2018 - Quiz

Per ciascuno dei seguenti quesiti (si considerino solo le domande numerate normalmente o che recano il nome del docente con cui si è seguito il corso), segnare con una crocetta le risposte che si ritengono corrette. Alcuni quesiti possono avere più risposte corrette.

I quiz si ritengono superati se vengono individuate almeno metà delle risposte esatte (punti 5.5 su 11), diversamente il compito verrà ritenuto insufficiente a prescindere dal risultato della seconda prova.

1. Quali dei seguenti sistemi sono asintoticamente stabili?

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

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

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

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

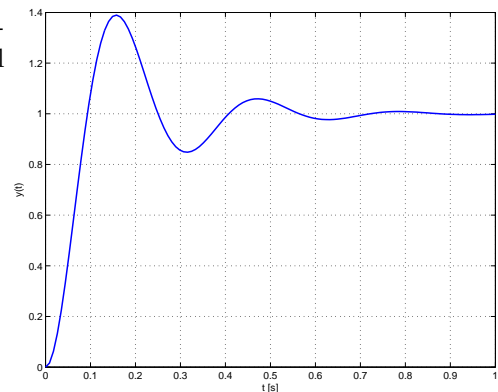
2. A partire dalla risposta al gradino unitario mostrata in figura è possibile stimare la posizione dei poli dominanti del sistema?

sì, $p \approx -0.15 \pm j0.5$

sì, $p \approx -1.5 \pm j2$

sì, $p \approx -6 \pm j20$

no



3. L'evoluzione libera del sistema $2\dot{y}(t) + by(t) = 0$ partendo dalla condizione iniziale $y(0) = 3$ è:

$y(t) = 3(1 - e^{-\frac{2}{b}t})$

$y(t) = 3e^{-\frac{2}{b}t}$

$y(t) = \frac{3}{2}e^{-\frac{b}{2}t}$

$y(t) = 3e^{-\frac{b}{2}t}$

4. Il valore iniziale della risposta all'impulso $g(t)$ del sistema $G(s) = \frac{5s+1}{s^2+3s+4}$ vale:

5

1/4

0

∞

5. La funzione di trasferimento $G(s) = \frac{Y(s)}{X(s)}$ corrispondente all'equazione differenziale $2\ddot{y} + 4\dot{y} + y = \ddot{x} + 5\dot{x} + 3x$ è:

$G(s) = \frac{s^2 + 5s + 3}{2s^3 + 4s^2 + s}$

$G(s) = \frac{s^2 + 5s + 3}{2s^3 + 4s + 1}$

$G(s) = \frac{2s^3 + 4s + 1}{s^2 + 5s + 3}$

6. Se al sistema $y(t) + \dot{y}(t) = 2u(t)$ si applica l'ingresso $u(t) = \sin(t)$, a regime l'uscita sarà:

- $y(t) = \frac{1}{\sqrt{2}} \sin(t + 45^\circ)$
- $y(t) = \frac{2}{\sqrt{2}} \sin(t - 45^\circ)$
- $y(t) = \frac{2}{\sqrt{2}} \sin(t + 45^\circ)$
- $y(t) = \frac{1}{\sqrt{2}} \sin(t - 45^\circ)$

7. Se la funzione d'anello $L(s)$ di un sistema retroazionato presenta un polo nell'origine:

- l'errore a regime per ingresso a gradino è nullo
- l'errore a regime per ingresso a rampa è nullo
- l'errore a regime per ingresso a rampa è diverso da zero e costante
- l'errore a regime per ingresso a parabola è infinito

8. In un sistema del secondo ordine a poli complessi coniugati e privo di zeri il picco di risonanza M_R rimane costante al variare della posizione dei poli nel piano complesso:

- su due semirette uscenti dall'origine
- su di una circonferenza con centro nell'origine
- su di una circonferenza con centro in -1
- su di una retta parallela all'asse immaginario

9. Considerando l'ingresso di equilibrio $\bar{u} = 1$, indicare quelli dei seguenti risultano stati di equilibrio per il

sistema non lineare $\begin{cases} \dot{x}_1(t) = x_1^3(t) + u(t) \\ \dot{x}_2(t) = x_1(t) + x_2^2(t) \end{cases}$

- $\bar{x} = \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \end{bmatrix}$
- $\bar{x} = \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix}$
- $\bar{x} = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$
- $\bar{x} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$

10. Il diagramma di Bode delle ampiezze di un sistema $G(s)$ di tipo 2 e avente grado relativo 3 presenta:

- pendenza di -40dB/dec per $\omega \rightarrow 0$ e pendenza di -60dB/dec per $\omega \rightarrow \infty$
- pendenza di -60dB/dec per $\omega \rightarrow 0$ e pendenza di -40dB/dec per $\omega \rightarrow \infty$
- pendenza di -20dB/dec per $\omega \rightarrow 0$ e pendenza di -30dB/dec per $\omega \rightarrow \infty$
- pendenza di $+40\text{dB/dec}$ per $\omega \rightarrow 0$ e pendenza di $+60\text{dB/dec}$ per $\omega \rightarrow \infty$

Cognome:

Nome:

N. Matr.:

Ho seguito il corso con

Prof. Giarré Prof. Biagiotti **Controlli Automatici - Parte A**

Ingegneria Meccanica e Ingegneria del Veicolo

Compito del 1 febbraio 2018 - Esercizi

Rispondere in maniera analitica ai seguenti quesiti (gli studenti dovranno rispondere ai quesiti contrassegnati solo con lettere o col nome del docente di cui hanno seguito il corso più una lettera). I problemi e le domande a risposta aperta si ritengono superati se vengono conseguiti almeno metà dei punti totali (11 su 22), diversamente il compito verrà ritenuto insufficiente a prescindere dal risultato della prima prova.

a) Determinare la trasformata di Laplace $X_i(s)$ dei seguenti segnali temporali $x_i(t)$:

$$x_1(t) = \begin{cases} 0 & t < 3 \\ e^{-5(t-3)}(t-3)^2 & t \geq 3 \end{cases}, \quad x_2(t) = 1 + t^3 e^{2-4t}$$

SOLUZIONE:

$$X_1(s) = \frac{2}{(s+5)^3} e^{-3s}, \quad X_2(s) = \frac{1}{s} + \frac{6e^2}{(s+4)^4},$$

Giarré - b) Dato il seguente sistema SISO lineare tempo invariante:

$$\begin{aligned} \dot{x}(t) &= \begin{bmatrix} -1 & 2 & 3 \\ 0 & 2 & -1 \\ 0 & 1 & 4 \end{bmatrix} x(t) + \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} u(t) \\ y(t) &= [1 \quad 1 \quad 0] x(t) \end{aligned}$$

1. Ricavare la corrispondente funzione di trasferimento $G(s)$.
2. Calcolare in maniera analitica l'evoluzione dell'uscita $y(t)$ con un ingresso a gradino unitario e

$$\text{condizioni iniziali } x(0) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

SOLUZIONE:

La funzione di trasferimento si ottiene dalla formula $G(s) = C(sI - A)^{-1}B = C \frac{Adj(sI - A)}{det(sI - A)} B$.

Poiché $det(sI - A) = (s+1)(s-3)^2$, si ottiene $G(s) = \frac{1}{s+1}$. La risposta nell'uscita si ottiene antitrasformando da $Y(s) = C(sI - A)^{-1}B \frac{1}{s} + C(sI - A)^{-1}x(0) = \frac{1}{s+1}(\frac{1}{s} + 1) = \frac{1}{s}$ che fornisce $y(t) = 1$.

Biagiotti - b) Dato il sistema lineare tempo-invariante descritto dall'equazione differenziale

$$\ddot{y}(t) + 4\dot{y}(t) + 3y(t) = -6x(t)$$

dove $y(t)$ e $x(t)$ rappresentano rispettivamente il segnale di uscita e quello di ingresso, calcolare analiticamente l'evoluzione $y(t)$ a partire dalle condizioni iniziali $y(0) = 3$ e $\dot{y}(0) = -4$ e considerando l'ingresso $x(t) = e^{-3t}$.

SOLUZIONE:

Trasformando con Laplace l'equazione differenziale si ottiene

$$s^2 Y(s) - sy(0) - \dot{y}(0) + 4(sY(s) - y(0)) + 3Y(s) = -6X(s)$$

e quindi sostituendo il valore delle condizioni iniziali e la trasformata dell'ingresso $X(s) = \frac{1}{s+3}$ si ottiene

$$Y(s) = \frac{3s^2 + 17s + 18}{(s+3)^2(s+1)}$$

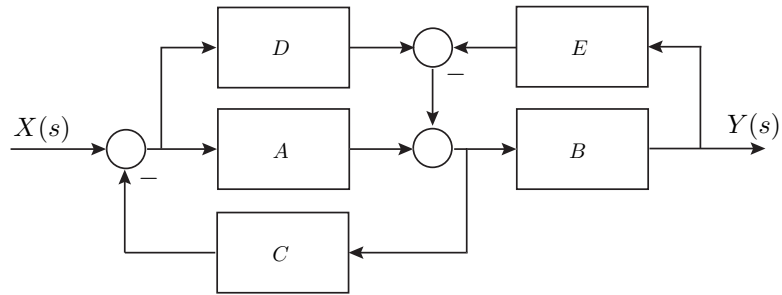
Scomponendo $Y(s)$ in fratti semplici si ha

$$Y(s) = \frac{2}{s+3} + \frac{3}{(s+3)^2} + \frac{1}{s+1}$$

che antitrasformata diventa

$$y(t) = 2e^{-3t} + 3te^{-3t} + e^{-t}$$

c) Dato il seguente schema a blocchi:



utilizzando la formula di Mason calcolare la funzione di trasferimento $G(s)$ che lega l'ingresso $X(s)$ all'uscita $Y(s)$.

SOLUZIONE:

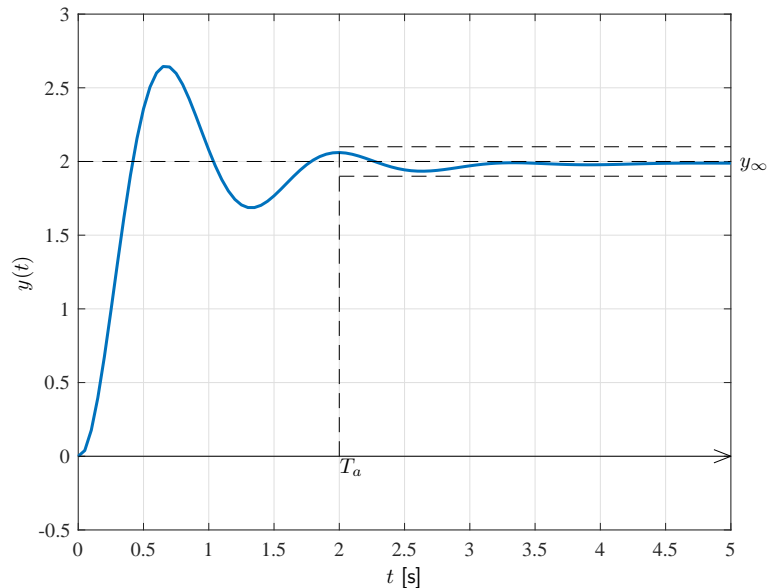
$$G(s) = \frac{Y(s)}{X(s)} = \frac{AB + DB}{1 + AC + DC + EB}$$

d) Sia data la funzione di trasferimento $G(s) = \frac{1 + 2.4s}{(s + 0.4)(s^2 + 3s + 25)(1 + 0.01s)}$

Disegnare l'andamento qualitativo della risposta $y(t)$ a un gradino in ingresso di ampiezza 20, $x(t) = 20$. Calcolare il valore a regime y_∞ dell'uscita $y(t)$ del sistema, stimare qualitativamente il tempo di assestamento T_a del sistema e il periodo T_w dell'eventuale oscillazione smorzata.

SOLUZIONE:

Data la cancellazione tra il polo in -0.4 e lo zero in -0.4167 , i poli dominanti del sistema sono i poli complessi coniugati $p_{1,2} = \sigma \pm j\omega = -3 \pm j4.7697$, per cui la risposta al gradino avrà un andamento qualitativo di tipo oscillatorio smorzato, come mostrato in figura



Il valore a regime dell'uscita per un gradino in ingresso di ampiezza $A = 20$ risulta

$$y_{\infty} = A G(0) = 20 \cdot (0.1) = 2$$

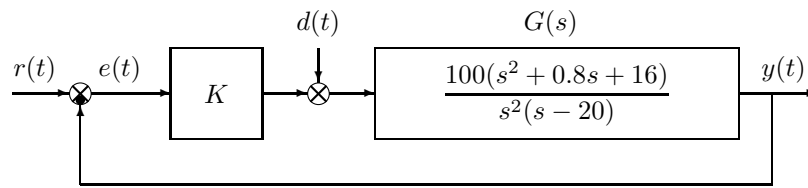
Il tempo di assestamento T_a è

$$T_a = \frac{3}{|\sigma|} = \frac{3}{1.5} = 2 \text{ s,}$$

e il periodo dell'oscillazione

$$T_{\omega} = \frac{2\pi}{\omega} = 1.3173 \text{ s.}$$

e) Sia dato il seguente sistema retroazionato:



e.1) Determinare per quali valori del parametro K il sistema retroazionato è asintoticamente stabile.

SOLUZIONE:

L'equazione caratteristica del sistema retroazionato è

$$1 + \frac{100K(s^2 + 0.8s + 16)}{s^2(s - 20)} = 0 \quad \rightarrow \quad s^3 + (100K - 20)s^2 + 80Ks + 1600K = 0$$

La corrispondente tabella di Routh è la seguente

3	1	80K	
2	100K - 20	1600K	$\rightarrow K > 0.2$
1	1600K(5K - 2)		$\rightarrow K < 0 \vee K > 0.4$
0	1600K		$\rightarrow K > 0$

Quindi il sistema retroazionato è asintoticamente stabile per:

$$K > 0.4 = K^*$$

La pulsazione ω^* corrispondente al valore limite K^* è:

$$\omega^* = \sqrt{\frac{1600K^*}{100K^* - 20}} = \sqrt{32} = 5.657$$

e.2) Posto $K = 10$, calcolare l'errore a regime e_∞ quando sul sistema retroazionato agiscono contemporaneamente il segnale di riferimento $r(t) = 20 + 2t$ e il disturbo $d(t) = 2 \sin(5t)$

SOLUZIONE:

Dato che il sistema è lineare e soggetto quindi alla sovrapposizione degli effetti, l'errore $E(s)$, espresso mediante la trasformata di Laplace, risulterà:

$$E(s) = E_r(s) + E_d(s)$$

dove $E_r(s)$ è l'errore dovuto al riferimento mentre $E_d(s)$ è l'errore dovuto al disturbo. L'errore $e_r(\infty)$ dovuto al riferimento, composto da una costante e da una rampa, sarà nullo, essendo il sistema considerato di tipo 2, pertanto è necessario calcolare soltanto l'errore dovuto al disturbo $d(t)$, che è dato da:

$$E_d(s) = F_d(s)D(s)$$

dove $D(s)$ è la trasformata di Laplace di $d(t)$ e $F_d(s)$ è la funzione di trasferimento tra $D(s)$ e $E_d(s)$ che vale

$$F_d(s) = -\frac{G(s)}{1 + KG(s)} = \frac{-100s^2 - 80s - 1600}{s^3 + 980s^2 + 800s + 16000}$$

Essendo $d(t)$ sinusoidale è possibile sfruttare il concetto di risposta armonica ottenendo $e_{d\infty}(t) = 2 |F_d(j5)| \sin(t + \arg\{F_d(j5)\})$ con $|F_d(j5)| = 0.1054$ e $\arg\{F_d(j5)\} = 180.5449^\circ = 3.1511 \text{ rad}$.

In conclusione

$$e_\infty = e_{d\infty} = 0.2109 \sin(5t + 3.1511).$$

e.3) Tracciare (nello schema fornito in allegato) i diagrammi asintotici di Bode delle ampiezze e delle fasi della funzione $G(s)$.

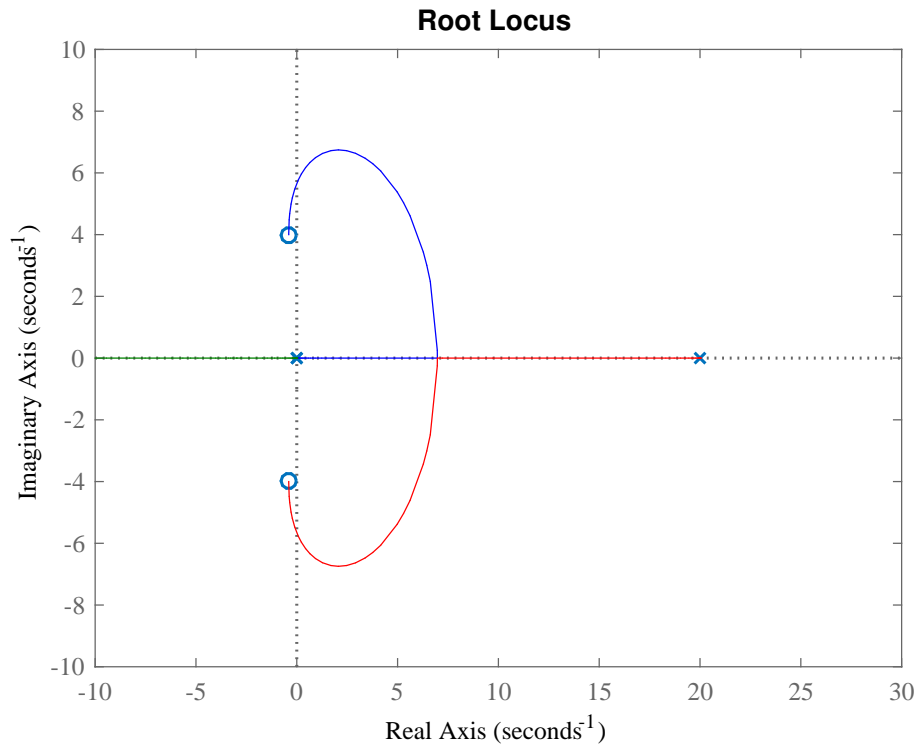
SOLUZIONE:

Vedi figura in fondo.

Biagiotti - e.4) Tracciare qualitativamente il luogo delle radici del sistema retroazionato per valori positivi del parametro K . Determinare esattamente gli asintoti, il centro degli asintoti, le intersezioni con l'asse immaginario e i corrispondenti valori del guadagno K .

SOLUZIONE:

Essendo 1 il grado relativo del sistema, esiste un solo asintoto che per $K > 0$ è disposto lungo l'asse reale negativo (inutile quindi cercare il centro degli asintoti). Il luogo delle radici per $K > 0$ è riportato nella seguente figura.

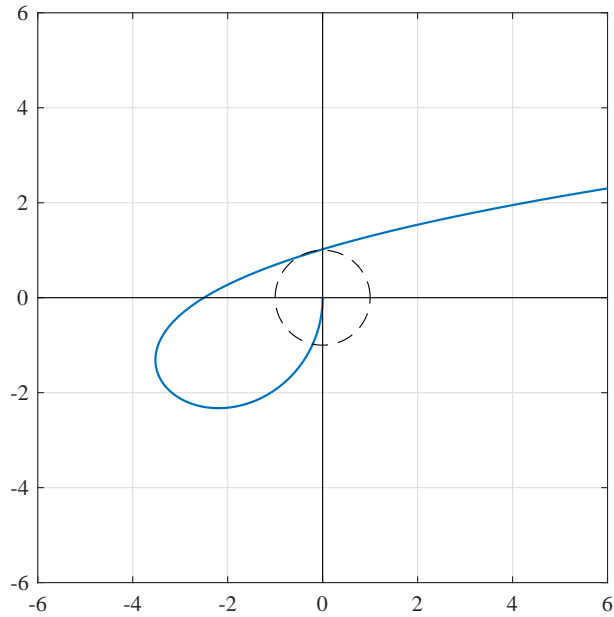


Dall'analisi svolta mediante il criterio di Routh, risulta che il luogo delle radici attraversa l'asse immaginario, passando dal semipiano sinistro a quello destro, in corrispondenza di $s^* = \pm j\omega^* = \pm j5.657$, per $K = K^* = 0.4$.

Giarré - e.4) Disegnare qualitativamente il diagramma di Nyquist della funzione di risposta armonica $G(j\omega)$ per valori positivi della pulsazione. Calcolare esattamente la posizione σ_0 di un eventuale asintoto, le eventuali intersezioni con l'asse reale e i corrispondenti valori delle pulsazioni.

SOLUZIONE:

Il diagramma di Nyquist della funzione $G(s)$ è riportato in figura.



La funzione approssimante per $\omega \rightarrow 0$ è

$$G_0(s) = \frac{-80}{s^2}$$

pertanto il diagramma parte all'infinito con fase iniziale $\varphi_0 = 0$.

La funzione approssimante per $\omega \rightarrow \infty$ è

$$G_\infty(s) = \frac{100}{s}$$

e quindi il diagramma giunge nell'origine con fase finale $\varphi_\infty = -\frac{\pi}{2}$.

Il parametro Δ_τ vale

$$\Delta_\tau = \frac{0.8}{16} + \frac{1}{20} = 0.1 > 0$$

pertanto il diagramma parte in anticipo rispetto alla fase iniziale φ_0 .

Il sistema è di tipo 2 pertanto esiste alcun asintoto. Il parametro Δ_p vale

$$\Delta_p = -0.8 - 20 = -20.8 < 0$$

pertanto il diagramma arriva in ritardo rispetto alla fase finale φ_∞ .

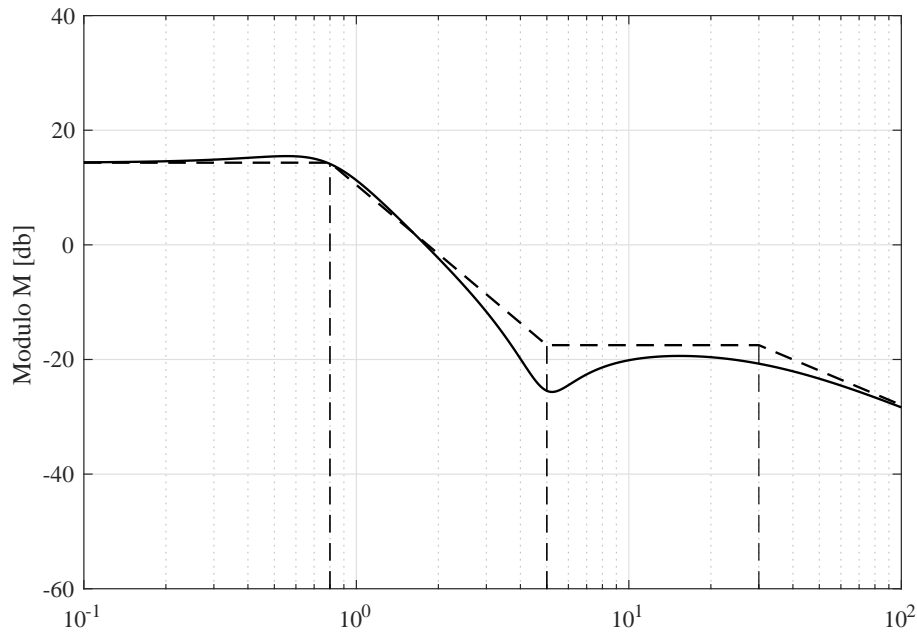
Lo sfasamento complessivo è

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

Esiste almeno un'intersezione con l'asse reale che, in virtù dell'analisi svolta con Routh al primo punto, risulta

$$\sigma = -1/K^* = -2.5.$$

f) Si faccia riferimento al diagramma di Bode delle ampiezze della funzione a fase minima $G(s)$ mostrato in figura.



Si richiede di ricavare l'espressione analitica della funzione $G(s)$.

SOLUZIONE:

$$G(s) = \frac{5.2083\left(\frac{1}{25}s^2 + \frac{2}{25}s + 1\right)}{\left(\frac{1}{30}s + 1\right)\left(\frac{1}{0.64}s^2 + \frac{0.8}{0.64}s + 1\right)} = \frac{4(s^2 + 2s + 25)}{(s + 30)(s^2 + 0.8s + 0.64)}$$

dove il valore $\mu \simeq 5$ si determina direttamente leggendo dal diagramma di Bode il valore del modulo in bassa frequenza della $G(s)$

$$|G(0)| \simeq 14 \text{ db} \simeq 5$$

Il segno sarà positivo poichè il sistema è a fase minima.

In corrispondenza di $\omega = 0.8 \text{ rad/s}$ è presente una coppia di poli complessi coniugati (ovviamente stabili) caratterizzati da $\delta = 0.5$ (come si evince dal fatto che diagramma asintotico e diagramma reale si intersecano proprio in corrispondenza del punto di rottura in 0.8).

In corrispondenza di $\omega = 5 \text{ rad/s}$ è presente una coppia di zeri complessi coniugati stabili con $\zeta = 0.2$. Infatti

$$\zeta = \frac{M_{\alpha_n}}{2} \simeq \frac{0.4}{2} = 0.2.$$

La distanza $M_{\alpha_n} \simeq -8 \text{ db} \simeq 0.4$ si legge dal diagramma di Bode dei moduli.

