

1. Si consideri il sistema

$$\mathcal{S}: \begin{cases} \dot{\mathbf{x}}_1 &= -2\mathbf{x}_1 + \mathbf{x}_2 + \mathbf{u} \\ \dot{\mathbf{x}}_2 &= -1.9\mathbf{x}_1 + 0.9\mathbf{x}_2 + \mathbf{u} \\ y &= \mathbf{x}_2. \end{cases}$$

1.1 Si calcoli il sottospazio di raggiungibilit  del sistema.

$$X_r =$$

1.2 Si effettui la scomposizione di Kalman per la raggiungibilit .

scomposizione di Kalman:

1.3 Basandosi sul risultato trovato al punto 1.2, si scriva un sistema \mathcal{S}' del 1^o ordine che sia un preciso descrittore esterno di \mathcal{S} quando $\mathbf{x}_1(0) = 0$ e $\mathbf{x}_2(0) = 0$.

\mathcal{S}' :

1.4 Si supponga ora che la condizione iniziale $x_1(0)$ e $x_2(0)$ non sia nulla. Si dica dopo quanto tempo circa S' diventa un buon descrittore esterno di S .

tempo =

2. Si consideri la rete elettrica in figura.

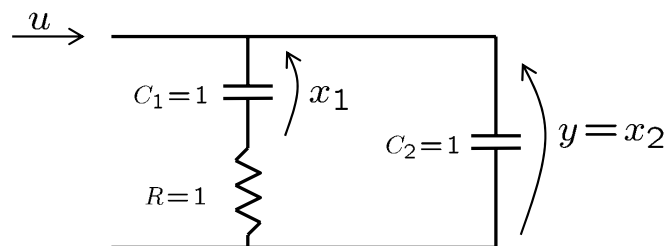


Figura 1: Rete elettrica.

2.1 Si scrivano le equazioni in variabili di stato della rete elettrica.

eq. rete elettrica:

2.2 Si dica se la rete elettrica e' asintoticamente stabile.

as. stabile: ☐ SI ☐ NO

2.3 Si ricavi la funzione di trasferimento della rete elettrica.

$Y/U =$

2.4 Posto $u(t) = sca(t)$ e supponendo i condensatori inizialmente scarichi, si determini $y(t)$.

$y(t) =$

2.5 La rete elettrica viene alimentata con un generatore comandato di corrente (vedi figura).

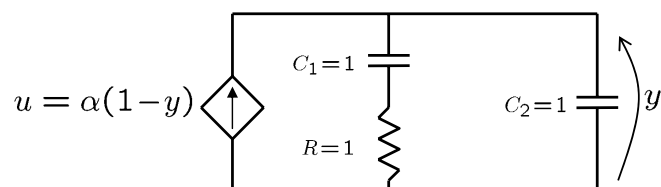


Figura 2: Rete elettrica con generatore comandato.

Si dimensioni α in modo tale che y si porti al valore 1 con costante di tempo approssimativamente pari a 10.

$\alpha =$

3. Un sistema nonlineare con una sola variabile di stato x evolve secondo la legge $\dot{x} = f(x) + u$, dove $f(x)$ e' la funzione in figura.

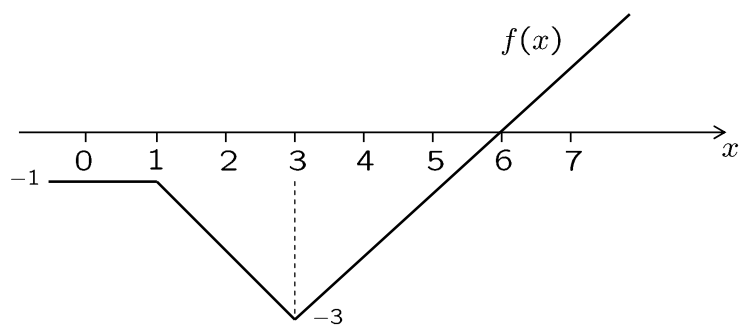


Figura 3: Funzione $f(x)$.

Posto $u = 2$, si risponda alle seguenti domande.

3.1 Si determinino gli stati di equilibrio.

stati di equilibrio:

3.2 Si dica quale stato di equilibrio e' stabile.

equilibrio stabile:

3.3 Si determini il bacino di attrazione dello stato di equilibrio stabile.

bacino di attrazione:

3.4 Si disegni il movimento di $x(t)$ quando $x(0) = 0$.

4. 4.1 Si dia una definizione di margine di fase Φ_m .

4.2 Un sistema retroazionato con Φ_m piccolo oscilla. Si dia giustificazione di questo fatto.