

1 In figura e' rappresentato un sistema \mathcal{S} formato dalla cascata di due sistemi del 1^o ordine.

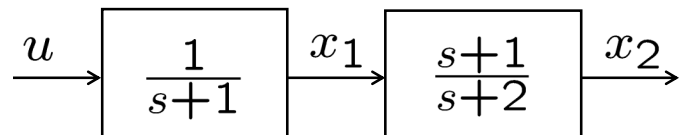


Figura 1: Sistema cascata \mathcal{S} .

1.1 Posto $u(t) = sca(t)$ e condizione iniziale dei due sistemi nulle, si determinino $x_1(t)$ e $x_2(t)$.

$x_1(t) =$; $x_2(t) =$

1.2 Utilizzando unicamente le espressioni di $x_1(t)$ e $x_2(t)$ trovate al punto 1, si dica se \mathcal{S} e' completamente raggiungibile.

comp. raggiungibile: ☐ SI ☐ NO

2. Nel sistema in figura, c e' un segnale costante, d e' un disturbo a

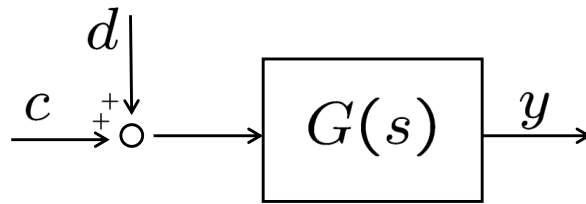


Figura 2: Sistema.

pulsazione $\omega = 1$, e $G(s) = \frac{1}{(s/10+1)(s/100+1)}$.

2.1 Si mostri che a regime $y = c$ (l'uscita riproduce il segnale c) se $d = 0$.

2.2 Si mostri che il disturbo d , se presente, non viene attenuato significativamente da $G(s)$.

Si vuole che a regime $y = c$ se $d = 0$ e che il disturbo d , se presente,

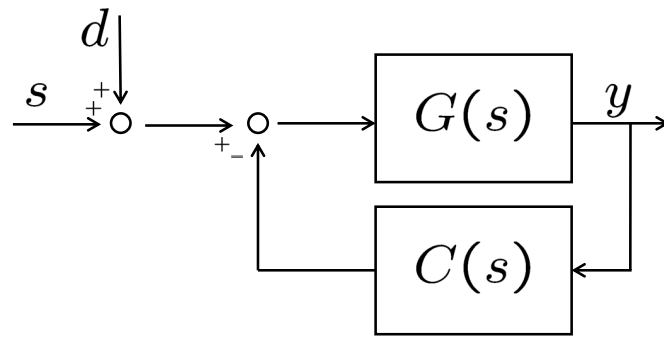


Figura 3: Sistema retroazionato.

venga attenuato almeno di un fattore 100. A tal fine, $G(s)$ viene retroazionato come mostrato in figura.

2.3 Si determini il guadagno di $C(s)$ affinché a regime si abbia $y = c$ se $d = 0$.

guadagno di $C(s) =$

2.4 Si progetti $C(s)$ in modo tale che a regime $y = c$ se $d = 0$ e che il disturbo d , se presente, venga attenuato almeno di un fattore 100.

$C(s) =$

3. In figura e' rappresentato un carrello con molla e smorzatore, cui viene applicata una forza u . La molla e lo smorzatore esercitano, rispettivamente, le forze $F_{molla} = 4y$ e $F_{smorzatore} = \dot{y}/4$.

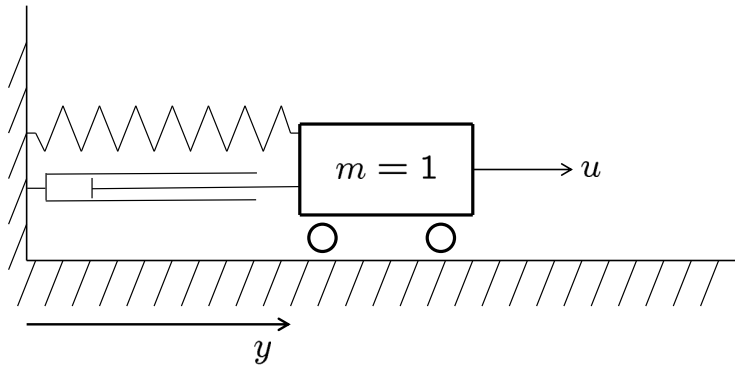


Figura 4: Carrello.

3.1 Si scriva il modello in variabili di stato del sistema.

modello variabili stato:

3.2 Si determini la funzione di trasferimento Y/U .

$\frac{Y}{U} =$

3.3 Si calcoli il valore di regime $y(\infty)$ di y quando $u = sca(t)$.

$$y(\infty) =$$

3.4 Posto $u(t) = sen(\omega t)$, si valuti, almeno approssimativamente, la pulsazione ω alla quale l'oscillazione di regime di $y(t)$ ha ampiezza massima (risonanza).

$$\omega =$$

3.5 Posto $u(t) = sca(t)$ e condizione iniziale nulla, si rappresenti, almeno approssimativamente, l'andamento di $y(t)$ (non e' richiesto di ricavare l'espressione analitica di $y(t)$).

4. Si consideri il seguente sistema nonlineare con una variabile di stato

$$\mathcal{S}: \begin{cases} \dot{\mathbf{x}} = f(\mathbf{x}, u) \\ y = g(\mathbf{x}, u) \end{cases}$$

4.1 Posto $u(t) = \bar{u}$, si dia una definizione di stato di equilibrio $\bar{\mathbf{x}}$, e si scriva l'equazione la cui risoluzione resituisce gli stati di equilibrio.

4.2 Si scrivano le equazioni del sistema \mathcal{L} ottenuto per linearizzazione di \mathcal{S} attorno ad un equilibrio $\bar{\mathbf{x}}$.

\mathcal{L} :

4.3 Si dica quali delle seguenti affermazioni sono vere.

(i) se \mathcal{L} e' asintoticamente stabile, allora $\bar{\mathbf{x}}$ e' asintoticamente stabile.

☐ SI ☐ NO

giustificazione:

(ii) se \mathcal{L} e' asintoticamente stabile, allora $\bar{\mathbf{x}}$ e' asintoticamente stabile in grande.

☐ SI ☐ NO

giustificazione:

(iii) se \mathcal{L} e' asintoticamente stabile, allora esiste $\epsilon > 0$ tale che $f(\bar{\mathbf{x}} + \epsilon, \bar{u}) < 0$.

☐ SI ☐ NO

giustificazione:

(iv) se \mathcal{L} e' asintoticamente stabile, allora $\lim_{x \rightarrow \infty} f(x, \bar{u}) < 0$.

☐ SI ☐ NO

giustificazione: