

# Fondamenti di Automatica per Ing. Elettrica

Prof. Patrizio Colaneri<sup>2</sup>

Prima prova in itinere del 14 Novembre 2017

Cognome	_____
Nome	_____
Matricola	_____
Firma	_____

Durante la prova non è consentita la consultazione di libri, dispense e quaderni. Questo fascicolo contiene 5 esercizi. Si prega di non allegare alcun foglio.

<sup>2</sup> Dipartimento di Elettronica, Informazione e Bioingegneria, Politecnico di Milano, 20133 Milano, Italy, email: [colaneri@elet.polimi.it](mailto:colaneri@elet.polimi.it)

## I. ESERCIZIO 1

Si consideri il sistema elettrico in figura.

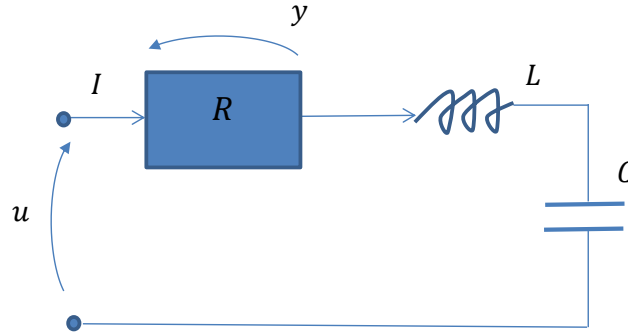


Figura 1. Figura dell'esercizio 1

dove  $L > 0$ ,  $C > 0$  sono i valori di induttanza e capacità dell'induttore e condensatore, rispettivamente, mentre  $R$  è una resistenza non lineare caratterizzata dall'equazione corrente-tensione  $y = I^2 + \alpha I$ .

- Si ricavano le equazioni del sistema in forma normale, ingresso  $u$  e uscita  $y$ .
- Si ricavi lo stato di equilibrio  $\bar{x}$  in corrispondenza dell'ingresso costante  $\bar{u} = 1$ .
- Si studi la stabilità asintotica di  $\bar{x}$  in funzione del parametro reale  $\alpha$ .

**SOLUZIONE:**

- Ponendo  $x_1 = I$  e  $x_2$  uguale alla tensione sul condensatore, le equazioni del sistema in forma normale sono:

$$\begin{cases} \dot{x}_1 = \frac{1}{L} (-x_1^2 - \alpha x_1 - x_2 + u) \\ \dot{x}_2 = \frac{x_1}{C} \\ y = x_1^2 + \alpha x_1 \end{cases}$$

- Lo stato di equilibrio in corrispondenza dell'ingresso costante  $\bar{u} = 1$  è  $\bar{x} = [0, 1]^\top$ .
- Per discutere la stabilità asintotica linearizziamo il sistema nell'intorno di  $[0, 1]^\top$ . Il polinomio caratteristico risulta  $\lambda^2 + \frac{\alpha}{L}\lambda + \frac{1}{LC}$ . Ne risulta che  $[0, 1]^\top$  è asintoticamente stabile per  $\alpha > 0$ .

## II. ESERCIZIO 2

Si consideri il sistema

$$\begin{cases} \dot{x} = Ax + Bu \\ y = Cx \end{cases}$$

con

$$A = \begin{bmatrix} -1 & 2 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} \beta \\ 1 \end{bmatrix}, \quad C = [2, \alpha]$$

- Si studi la raggiungibilità del sistema in funzione di  $(\alpha, \beta)$ .
- Si studi l'osservabilità del sistema in funzione di  $(\alpha, \beta)$ .
- Si studi la BIBO stabilità del sistema in funzione di  $(\alpha, \beta)$ .

*SOLUZIONE:*

- il sistema è completamente raggiungibile per ogni  $\alpha$  e  $\beta \neq 1$ .
- il sistema è completamente osservabile per ogni  $\beta$  e  $\alpha \neq -2$ .
- il sistema è BIBO stabile per  $\alpha = -2$ .

### III. ESERCIZIO 3

Si consideri la funzione di trasferimento

$$G(s) = \frac{s + 10}{s(s - 1)}$$

- Si tracci il diagramma di Bode del modulo della risposta in frequenza associata a  $G(s)$ .
- Si tracci il diagramma di Bode della fase della risposta in frequenza associata a  $G(s)$ .
- Si tracci il diagramma polare della risposta in frequenza associata a  $G(s)$ .

*SOLUZIONE:*

- I diagrammi di Bode di modulo e fase della risposta in frequenza associata a  $G(s)$  sono:

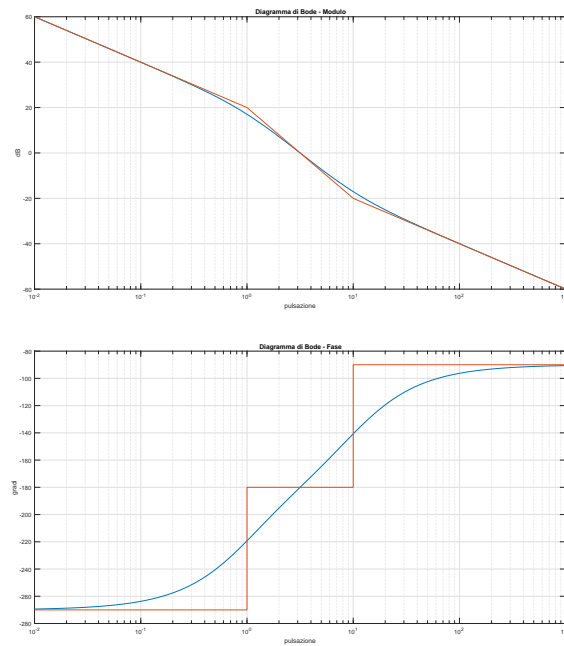


Figura 2. Diagramma di Bode

- Il diagramma polare della risposta in frequenza associata a  $G(s)$  è:

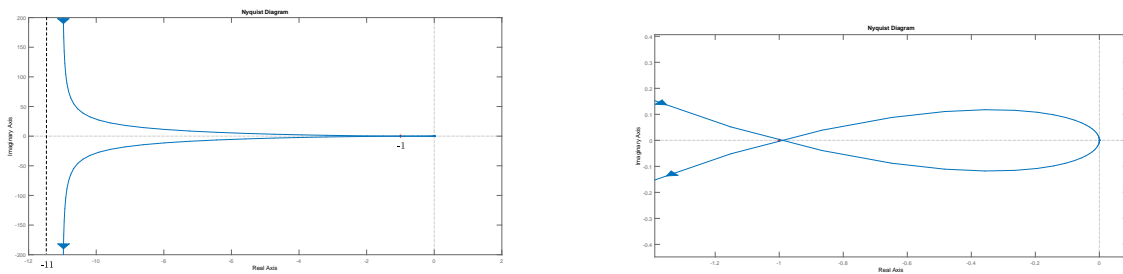


Figura 3. Diagramma polare e zoom nell'intorno del punto -1

## IV. ESERCIZIO 4

Con riferimento alla  $G(s)$  dell'esercizio precedente, si consideri lo schema del sistema retroazionato.

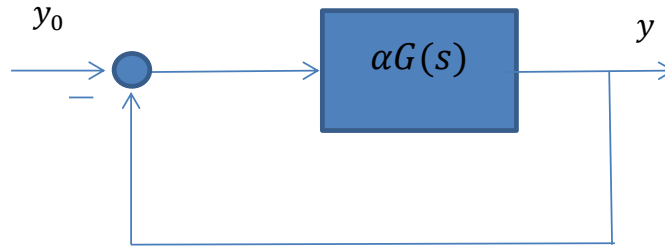


Figura 4. Figura dell'esercizio 4

- Si studi la stabilità del sistema in funzione di  $\alpha$  applicando il criterio di Nyquist.
- Sia  $\mathcal{A}$  l'insieme dei valori di  $\alpha$  per cui il sistema retroazionato è asintoticamente stabile. Si studino le caratteristiche qualitative (regime, oscillazioni, tempo di assestamento, derivata nell'origine, etc.) della risposta  $y(t)$  quando  $y_0(t)$  è uno scalino unitario, in funzione di  $\alpha \in \mathcal{A}$ . A tale scopo si disegnino dei diagrammi qualitativi di  $y(t)$  in funzione di  $\alpha$ .

**SOLUZIONE:**

- Il sistema è asintoticamente stabile per  $\alpha > 1$ .
- Le caratteristiche qualitative della risposta  $y(t)$  quando  $y_0(t)$  è uno scalino unitario sono le seguenti per  $\alpha = 1, 2, 3, 4, 5$ .

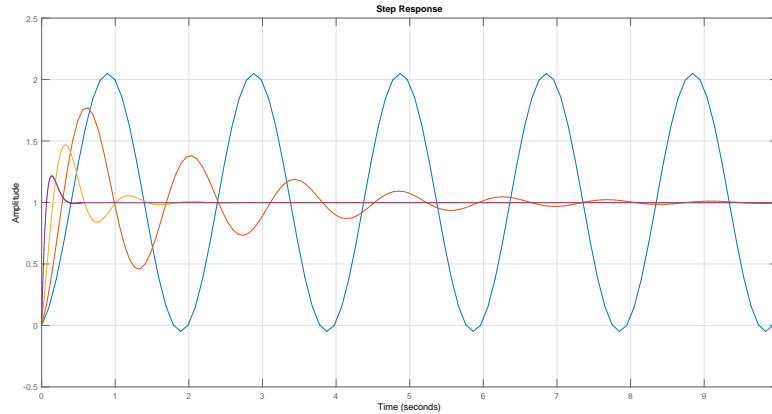


Figura 5. Risposte allo scalino unitario per  $\alpha = 1, 2, 3, 4, 5$

## V. ESERCIZIO 5

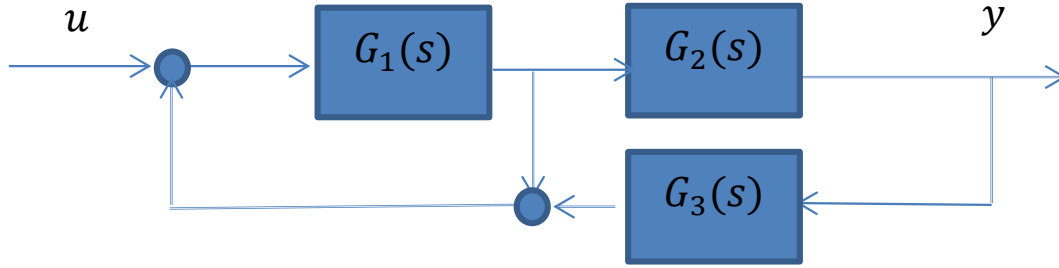


Figura 6. Figura dell'esercizio 4

- Si ricavi la funzione di trasferimento da  $u$  a  $y$ .
- Sia poi  $G_1(s) = G_2(s) = \frac{1}{s}$ ,  $G_3 = \frac{\alpha s + \beta}{s+2}$ . Si studi la stabilità asintotica del sistema retroazionato e la stabilità BIBO da  $u$  a  $y$  in funzione di  $(\alpha, \beta)$ .
- Per i valori  $\beta = -1$  e  $\alpha = -3$ , si ricavi l'espressione analitica della risposta  $y$  quando  $u(t) = \text{imp}(t)$ .

**SOLUZIONE:**

- La funzione di trasferimento da  $u$  a  $y$  è

$$G(s) = \frac{G_1(s)G_2(s)}{1 - G_1(s) - G_1(s)G_2(s)G_3(s)} = \frac{(s+2)}{s^3 + s^2 - (\alpha+2)s - \beta}$$

- Si ha stabilità asintotica e BIBO stabilità per  $\alpha < -2 + \beta$  e  $\beta < 0$ .
- Per i valori  $\beta = -1$  e  $\alpha = -3$ , quando  $u(t) = \text{imp}(t)$  si ha

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

L'espressione analitica è pertanto

$$y(t) = \left[ \frac{1}{2}e^{-t} - \frac{1}{2}\cos(t) + \frac{3}{2}\sin(t) \right] sca(t)$$