

COGNOME:

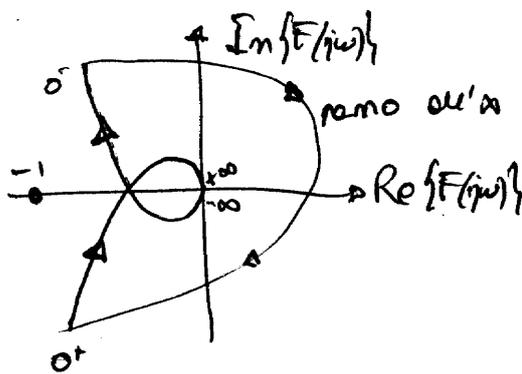
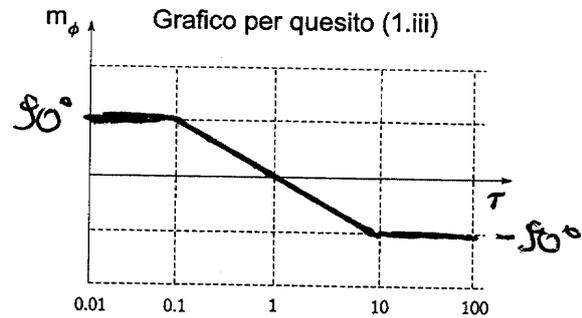
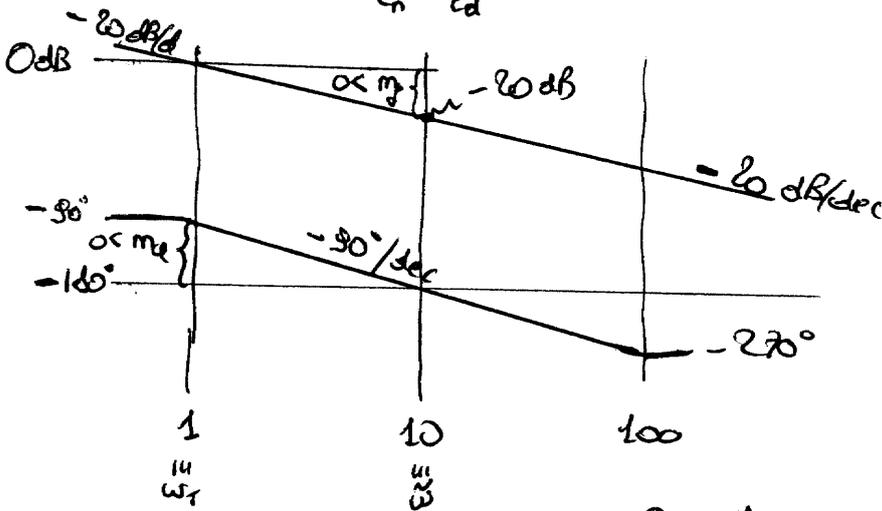
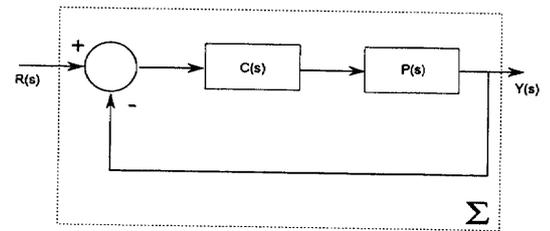
NOME:

MATRICOLA:

N.B. Si consegna solo il presente foglio, il compito deve essere contenuto completamente in esso (fronte/retro).

- Si consideri il sistema in controreazione Σ riportato in figura, in cui $C(s) = \frac{1}{s}$ e $P(s) = \frac{1-s\tau}{1+s\tau}$, con τ parametro positivo.
 - Assumendo $\tau = 0.1$, valutare la stabilità asintotica del sistema a ciclo chiuso Σ mediante Nyquist, indicando anche il valore dei margini di fase e di guadagno [7+2+1pt]
 - Nell'ipotesi che Σ sia asintoticamente stabile, calcolare l'errore a regime (con $K_d = 1$) rispetto a un riferimento $r(t) = 5\delta_{-1}(t)$. Ripetere con un riferimento $r(t) = (2t+1)\delta_{-1}(t)$ [3+2pt]
 - Con $\tau > 0$ generico, riportare nel grafico sottostante il valore del margine di fase in funzione di $\tau \in (0.01, 100)$, deducendo quindi per quali valori di τ si ha la stabilità asintotica di Σ [2+2pt]
- Si consideri la funzione $F(s) = K' \frac{s-10}{s^2+10s}$.
 - Tracciarne il luogo delle radici e, servendosi anche del criterio di Routh, determinare per quali valori di K' il sistema a ciclo chiuso, che ha $F(s)$ come funzione di trasferimento a catena aperta, risulta asintoticamente stabile [6+3pt]
 - La funzione $F(s) = P(s) \cdot C(s)$ considerata al quesito (1.i) coincide con la $F(s)$ di questo quesito per un opportuno valore di K' . Determinare questo valore e dedurre da ciò il segno della parte reale dei poli del sistema Σ del quesito (1.i) [1+2pt]

1.i) $\tau = 0.1, F(s) = P(s)C(s) = \frac{1-0.1s}{s(1+0.1s)}$ (in questo caso $h_0=1$)
 $\tau_n = 0.1 = \tau_d \rightarrow \frac{1}{\tau_n} = \frac{1}{\tau_d} = 10$



Per $\tilde{\omega} = 10$ rad/sec, $\varphi(\tilde{\omega}) = -180^\circ$ e $|F(j\tilde{\omega})|_{dB} < 0$
 $\Rightarrow |F(j\tilde{\omega})| < 1 \Rightarrow -1$ è fuori, per cui $N=0$.
 Essendo $p_p = 0$, $N = p_p \Rightarrow \Sigma$ as. stabile.
 $m_p = -|F(j\tilde{\omega})|_{dB} = -(-20) = 20 \text{ dB} > 0$.
 $m_\varphi = \varphi(\omega_r) - (-180^\circ) = -90^\circ + 180^\circ = 90^\circ > 0$.

1.ii) $E_{ss} = 0$ nel primo caso: sistema di tipo $v=1$, riferimento di tipo $k=0 \Rightarrow v > k$.
 Nel secondo caso, per sovrapposizione effetti, $E_{ss} = E_{ss,1} + E_{ss,2}$, con $E_{ss,1}$ errore con $r_1(t) = 2t \delta_{-1}(t)$ e $E_{ss,2}$ con $r_2(t) = \delta_{-1}(t)$.
 $E_{ss,2} = 0$ come prima ($v=1 > k=0$). $E_{ss,1} = 2 \frac{K_d^2}{K_a} = 2$ (2 punti $2t = 2 \frac{t^k}{k!}$ per $k=1 \Rightarrow v=k=1$)
 $\Rightarrow E_{ss} = 2$ (N.B. $K_d = 1/h_0 = 1$ e $K_a = K_p \cdot K_c = 1$)

1.iii) Al variare di τ , i moduli non cambiano ($\omega_r = 1 \forall \tau$) ma invece la fase.
 Per $\tau < 0.1, \frac{1}{\tau} > 10 \Rightarrow m_\varphi = 90^\circ$. Per $\tau > 10, \frac{1}{\tau} < 0.1 \Rightarrow m_\varphi = -90^\circ$. Nel complesso m_φ varia come nel grafico sopra.
 Σ è as. stabile se $m_\varphi > 0$ (stab. reg. con) $\Rightarrow \tau < 1$ ($\tau > 0$ per definizione)

