

Fondamenti di automatica

(Prof. Rocco)

Appello del 5 Luglio 2001

Cognome:.....

Nome:

Matricola:.....

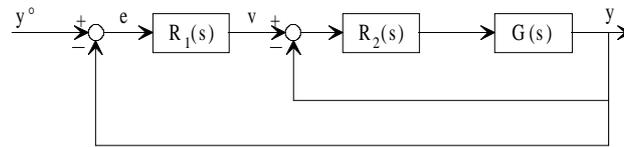
Firma:.....

Avvertenze:

- Il presente fascicolo si compone di **8** fogli (compresa la copertina). Tutti i fogli utilizzati vanno firmati.
- Durante la prova non è consentito uscire dall'aula per nessun motivo se non consegnando il compito o ritirandosi.
- Nei primi 30 minuti della prova non è consentito ritirarsi.
- Durante la prova non è consentito consultare libri o appunti di alcun genere.
- Non è consentito l'uso di calcolatrici con display grafico.
- Le risposte vanno fornite **esclusivamente negli spazi** predisposti.
- Al termine della prova va consegnato **solo il presente fascicolo**. Ogni altro foglio eventualmente consegnato non sarà preso in considerazione.
- La chiarezza e l'**ordine** delle risposte costituiranno elemento di giudizio.

Esercizio 1

Si consideri il sistema di controllo di figura:



in cui $G(s) = \frac{1}{s^2 - 1}$.

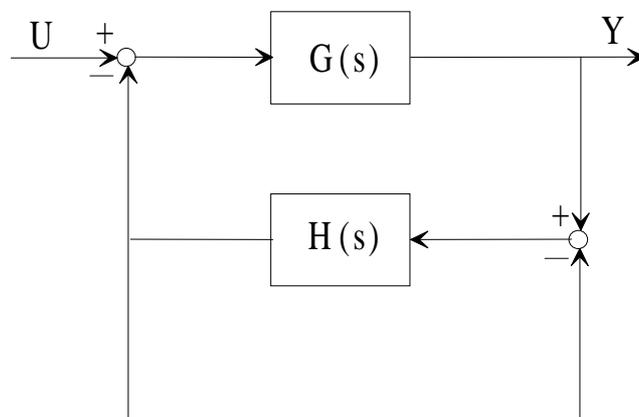
- 1.1** Si determini, con il metodo del luogo delle radici, la funzione di trasferimento $R_2(s)$ del regolatore dell'anello interno in modo tale che il sistema di funzione di trasferimento $Y(s)/V(s)$ (ossia l'anello interno chiuso) sia asintoticamente stabile, con due poli coincidenti in $s = -1$.

- 1.2** Si tracci il diagramma di Nyquist della funzione d'anello $L_2(s) = R_2(s) G(s)$, dove $R_2(s)$ è la funzione di trasferimento del regolatore determinato al punto precedente, verificando la stabilità con il criterio di Nyquist.

1.3 Si progetti quindi il regolatore $R_1(s)$ dell'anello esterno nella classe dei regolatori *integrali*, in modo tale che il margine di fase ϕ_m valga 60° .

Esercizio 2

Si consideri il sistema descritto dal seguente schema a blocchi:



in cui:

$$G(s) = \frac{\alpha}{(1+s)^2} e^{-s\tau}, \tau \geq 0 \quad H(s) = \frac{1}{s}.$$

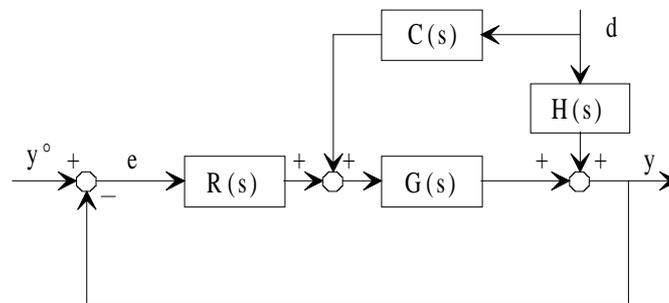
2.1 Posto $\tau = 0$, si determini la funzione di trasferimento da u a y .

2.2 Sempre per $\tau = 0$, si determini l'insieme dei valori di α per cui il sistema è asintoticamente stabile.

2.3 Posto $\alpha = 1$, si determini l'insieme dei valori di τ per cui il sistema è asintoticamente stabile.

Esercizio 3

Si consideri il seguente sistema di controllo:



in cui:

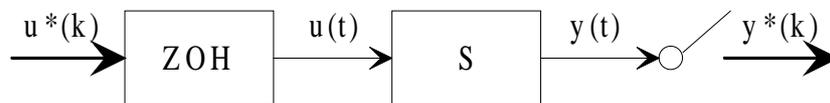
$$G(s) = \frac{1}{s+1}, \quad R(s) = 10, \quad H(s) = \frac{1}{(s+2)^2}.$$

3.1 Posto $C(s) = k$, si determini k in modo tale che un disturbo $d(t) = D \sin(\omega t)$, con D arbitrario, abbia effetto nullo a transitorio esaurito sull'uscita y .

3.2 Si determini un'espressione della funzione di trasferimento del compensatore $C(s)$ in modo tale che il sistema nel suo complesso sia asintoticamente stabile e che un disturbo $d(t) = D \sin(3t)$, con D arbitrario, abbia effetto nullo a transitorio esaurito sull'uscita y .

Esercizio 4

Si consideri il seguente sistema, esternamente a tempo discreto:



in cui il campionatore e lo ZOH operano con lo stesso periodo T . Il sistema S è lineare invariante a tempo continuo, ed è caratterizzato dalla quaterna di matrici A, B, C, D .

4.1 Dette A^*, B^*, C^*, D^* le corrispondenti matrici del sistema a tempo discreto, si scriva il legame che sussiste tra le due quaterne di matrici.

4.2 Si discuta il legame tra gli autovalori di A e A^* , illustrando in particolare graficamente come viene mappato il piano complesso in cui si rappresentano gli autovalori di A nel piano complesso in cui si rappresentano gli autovalori di A^* .

4.3 Sia ora:

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

la funzione di trasferimento del sistema a tempo continuo S. Posto $T=1$, si ricavi, utilizzando un metodo qualsiasi, la funzione di trasferimento $G^*(z)$ del sistema a tempo discreto.