1. Si consideri il seguente sistema non lineare

$$\begin{cases} \dot{x}_1(t) = -\sqrt{x_1(t)} + x_2(t) \\ \dot{x}_2(t) = -x_2(t) + u(t) \\ y(t) = x_1(t) + x_2(t) \end{cases}$$

1.1) Calcolare lo stato e l'uscita di equilibrio associati all'ingresso costante $u(t) = \bar{u} = 1, \forall t \geq 0.$

1.2) Valutare la stabilità del punto di equilibrio calcolato al punto precedente.

$$\frac{d\hat{r}_1}{dx_1} = -\frac{1}{2} \cdot \frac{1}{\sqrt{x_1}} = -\frac{1}{2}$$

$$\frac{d\hat{r}_2}{dx_2} = 1$$

$$\frac{d\hat{r}_2}{dx_3} = 0$$

$$\frac{d\hat{r}_2}{dx_4} = 1$$

La matria A é triangolare e quindi gli autovalari sono:

de au il pto d'equilibrio aicavolto è stabile.

1.3) Determinare l'espressione analitica del movimento di $x_2(t)$ del sistema dato, considerando un ingresso a scalino di ampiezza unitaria e le seguenti condizioni iniziali delle variabili di stato: $x_1(0) = 2$ e $x_2(0) = -1$. Fornire una rappresentazione grafica di $x_2(t)$.

$$x_{2}(t) = -1.e^{-t} + \int_{0}^{t} e^{-(t-2)} dz = -e^{-t} + \int_{0}^{t} e^{-t} e^{-t} dz = -e^{-t} + e^{-t} \int_{0}^{t} e^{-t} dz = -e^{-t} \int_{0}^{t} e^{-t} dz = -e^$$

2. Si consideri il seguente sistema lineare:

$$\begin{cases} \dot{x}_1(t) = \alpha \cdot x_1(t) \\ \dot{x}_2(t) = x_1(t) - 10x_2(t) \\ \dot{x}_3(t) = -x_1(t) + x_2(t) - x_3(t) + u(t) \\ y(t) = x_3(t) \end{cases}$$

2.1) Dire, giustificando la risposta, per quali valori di α il sistema è asintoticamente stabile.

2.2) Per $\alpha = -1$, ricavare la funzione di trasferimento G(s) del sistema con ingresso u ed uscita y.

$$\begin{cases} 5x_4 = +x_4 \\ 5x_2 = x_4 - 40x_2 \\ 5x_3 = -x_4 + x_2 - x_3 + 0(s) \end{cases}$$

$$x_4 = 0$$

$$x_2 = 0$$

$$(5+4)x_3 = 0(s), x_3 = \frac{4}{(s+4)}.0(s)$$

 $y(5) = \frac{1}{(1+5)}$. (15)

2.3) Tracciare qualitativamente la risposta all'ingresso $u(t) = 2e^{-t}sca(t)$, evidenziando valore iniziale e finale, tempo di assestamento ed eventuali sovraelongazioni.

 $y(s) = \frac{1}{1+5} \cdot 2 \cdot \frac{1}{5+1} = \frac{e}{(1+s)^2} \Rightarrow y(t) = 2te^{-t} sca(t)$ y(6) 4 0,73 5

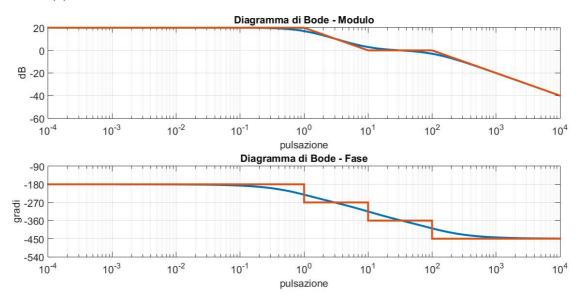
>
$$y(t) = 2te^{-t} \times a(t)$$

 $y(t) = 2e^{-t} + 2te^{-t}(-t)$
 $t = 0$; $y(0) = 2$
 $y(t) = 0$
 $2e^{-t} - 2e^{-t} t = 0$
 $2e^{-t} (1-t) = 0$
 $t_{\text{Max}} = 1$
 $y(1) = 2e^{-t} = \frac{2}{e} = 0.73$

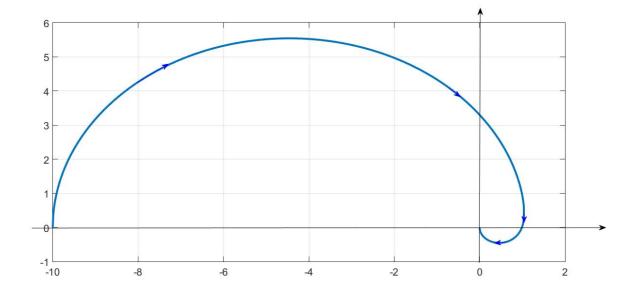
3. Si consideri la seguente funzione di trasferimento:

$$F(s) = \frac{Y(s)}{U(s)} = 100 \frac{(s-10)}{(s+1)(s+100)}$$

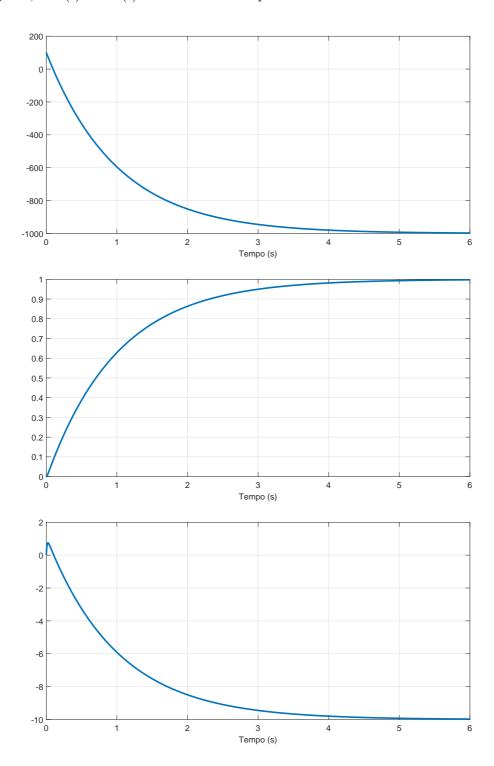
3.1) Tracciare i diagrammi asintotici ed esatti del modulo e della fase della risposta in frequenza associata a F(s).



3.2) Disegnare il diagramma polare qualitativo associato a F(s).



3.3) Indicare quale tra le seguenti è la risposta del sistema la cui funzione di trasferimento F(s) è quella assegnata, se u(t)=sca(t). Giustificare la risposta.



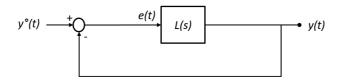
$$Y(s) = 100 \cdot \frac{(s-10)}{(s+1)(s+100)} \cdot \frac{1}{5} \cdot \frac{100}{(s+1)} \cdot \frac{B}{(s+1)} \cdot \frac{C}{(s+1)}$$

da ani

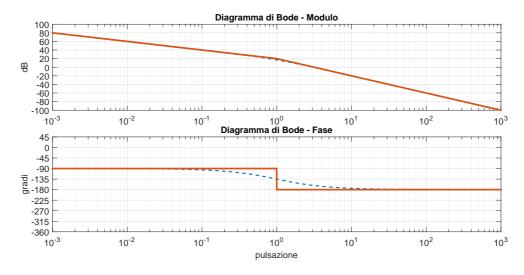
$$y(s) = \frac{100}{9} \cdot \frac{1}{(s+1)} - \frac{100}{90} \cdot \frac{1}{(s+100)} - \frac{100}{10} \cdot \frac{1}{s}$$

e autitresformando

La figura giusta è la terza. A regime l'uscita vale -10. 4. Si consideri il seguente sistema retroazionato,



con il seguente diagramma di Bode della funzione d'anello L(s).



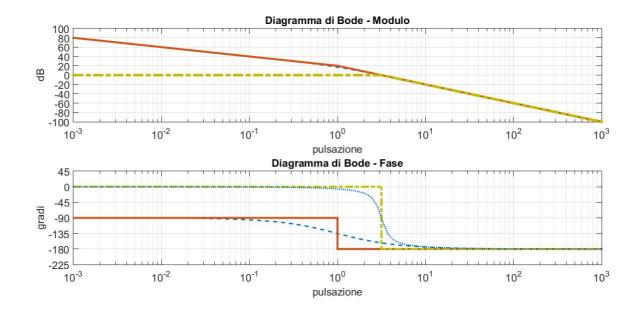
4.1) Valutare dal diagramma di Bode di L(s) se il sistema retroazionato è asintoticamente stabile.

Dal diagramma le pulsazione oritice è wa = 3 ned.

da fase entice Pc é peri a - 160 cina.

Il mergine di fase Pr = 180°-160 éperi a 20° e opuindi il sistème è asintatiamente stabile.

4.2) Stimare l'andamento del diagramma di Bode (modulo e fase) della funzione di trasferimento da $y^{\circ}(t)$ a y(t) a partire dal diagramma di Bode della funzione d'anello assegnata. (Disegnare il diagramma sovrapposto a quello a seguire della funzione d'anello).



4.3) Valutare l'andamento dell'uscita y(t) quando si applica il segnale $y^{\circ}(t) = sca(t)$: Che valore assume a regime il segnale y(t)? In quanto tempo, indicativamente, si raggiunge il valore di regime?

Il mangine di fare è reletivamente procole: ii poli dre ceretterizzano le resperte allo scolino somo complessi e comingeti. Perció melle resperte a somo escribbrioni simonzate che si attenuamo inun tempo a roce peri a: $\frac{5}{2}$ $\frac{5}{2}$ $\frac{5}{2}$ $\frac{5}{2}$ $\frac{3}{2}$ $\frac{3}{2}$ sec.

Dota la presenza di un integratare mell'amello, il volore assumto dell'ascita a regime è peri a 1.

4.4) Determinare l'espressione analitica a regime dell'uscita y(t) se il segnale in ingresso al sistema $y^{\circ}(t)$ è pari a $y^{\circ}(t) = 1 + \sin(0.01t) + \sin(10t)$.

4.5) Quanto sarebbe la pulsazione critica ω_c del sistema se si moltiplicasse per 0.1 la funzione d'anello L(s)? Quanto sarebbe il margine di fase del sistema?

Holtoplicare per un fettore 0.1 significe "spentare" verso el besso di una decade il diagramme di Bode del modulo di L(5) di 20 dB. $P_H = 180^\circ - 135^\circ = 45^\circ$ $P_H = 180^\circ - 135^\circ = 45^\circ$

5 .	Enunciare il	criterio	di stabilità	di Routh-	Hurwitz p	er i sistemi	lineari a t	tempo conti	nuo.