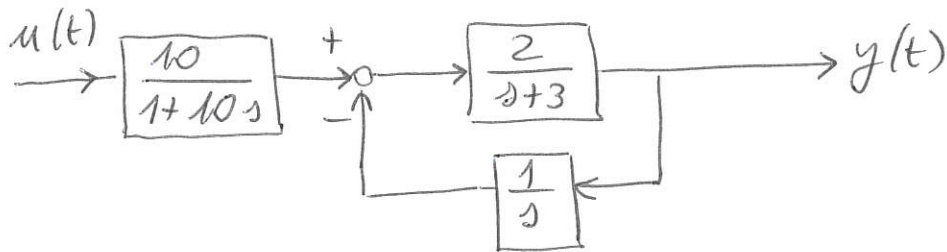


Si consideri il sistema



- a) Si traccino i diagrammi di Bode approssimati di modulo e fase.
- b) Si dica quanto vale approssimativamente l'uscita a regime se  $u(t) = -5 + 20 \cos(t)$ . Si confronti il risultato ottenuto tramite il calcolo esatto.

$$a) \quad G(s) = \frac{10}{1+10s} \cdot \frac{2}{s+3} = \frac{10}{1+10s} \cdot \frac{2s}{s^2+3s+2}$$

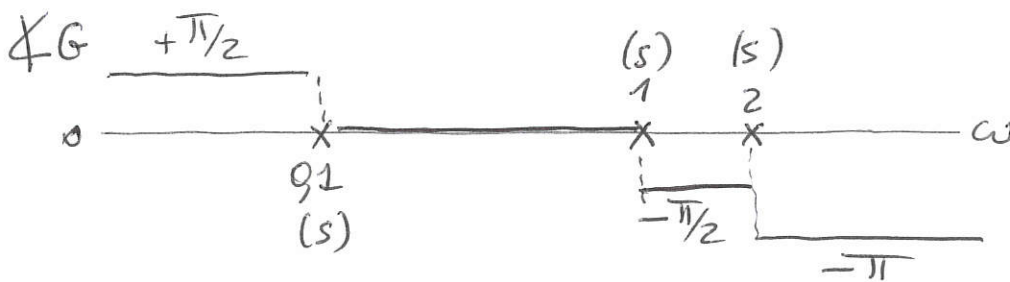
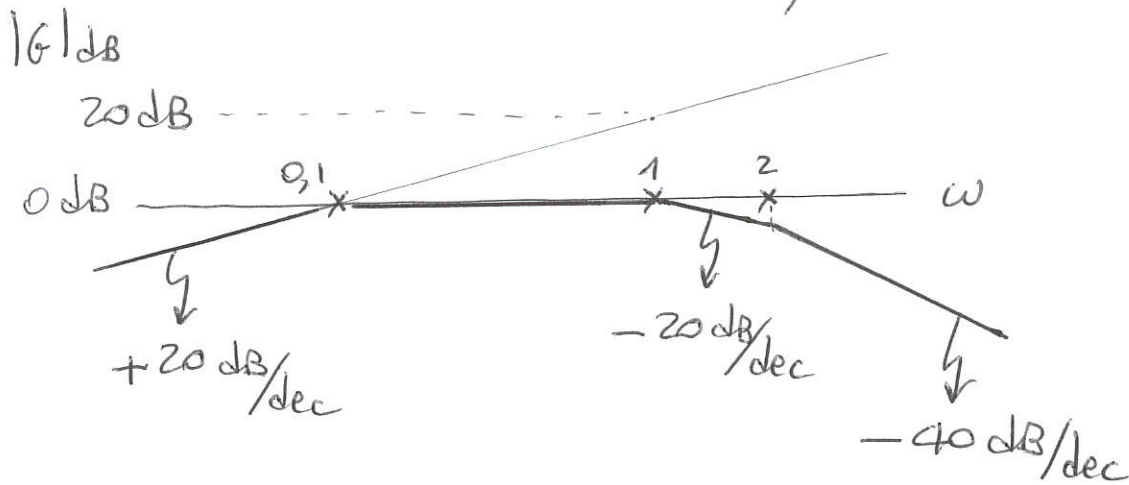
$$\Rightarrow G(s) = \frac{20s}{(1+10s)(2+s)(1+s)}$$

In forma standard

$$G(s) = \frac{10s}{(1+10s)(1+\frac{1}{2}s)(1+s)}$$

- $\mu = 10 \rightarrow M_{dB} = 20 \text{ dB}$  e  $\neq \mu = 0$
- zero nell'origine
- (poli) in  $0,1$ ;  $1$ ;  $2$  tutti stabili
- Alle basse frequenze  $\rightarrow 10s \rightarrow$  Bode modulo retta con pendenza  $+20 \text{ dB/dec}$  che in  $\omega=1$  vale  $20 \text{ dB}$

→ 10 s → Bode fase  
 $\angle \mu + \angle i\omega = 0 + \pi/2 = \pi/2$



b)  $y(t) = -5 \cdot G(0) + 20 |G(i)| \cos(t + \angle G(i))$

$G(0) = 0$

Bode approssimato →  $|G(i)|_{dB} = 0 \text{ dB}$

↳  $|G(i)| = 1$

$\angle G(i) = -\pi/4$

⇒  $y(t) = 20 \cos(t - \pi/4)$

Calcolo esatto →  $|G(i)| = \frac{10 |i|}{|1+10i| |1+\frac{1}{2}i| |1+i|} =$

$= \frac{10}{\sqrt{101} \sqrt{\frac{5}{4}} \sqrt{2}} \approx 0,63$

$$\begin{aligned} \angle G(i) &= \angle(10i) - \angle(1+10i) - \angle(1+\frac{1}{2}i) - \angle(1+i) = \\ &= \frac{\pi}{2} - \underset{\downarrow}{\text{arctg } 10} - \underset{\downarrow}{\text{arctg } \frac{1}{2}} - \underset{\downarrow}{\text{arctg } 1} \\ &\quad \sim \frac{\pi}{2} \quad \quad \sim \frac{\pi}{6} \quad \quad \frac{\pi}{4} \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \angle G(i) \approx -\frac{5}{12}\pi$$

$$\Rightarrow y(t) = 12,6 \cos\left(t - \frac{5}{12}\pi\right)$$

NOTE  $|G(i)|$  approssimato  $\neq |G(i)|$  esatto  
 perché in  $\omega=1$  ho |polo|  $\rightarrow$  max errore  
 nell'approssimazione di Bode

$\angle G(i)$  esatta  $\neq -\frac{\pi}{4}$  perché in  $\omega=1$  la  
 fase risente della perdita di fase del  
 vicino polo stabile in  $\omega=2$

Si consideri il sistema descritto dalla funzione di trasferimento

$$G(s) = \frac{10}{s} \frac{s+91}{s^2+s+100}$$

- Determinare graficamente la risposta all'impulso.
- Tracciare i diagrammi di Bode di modulo e fase.
- Supponendo che l'ingresso applicato al sistema sia  $u(t) = 2 \sin(10t)$ , determinare, in modo esatto e approssimato, l'ampiezza dell'uscita sinusoidale. Si giustifichi il risultato ottenuto.

---

In forma standard  $G(s) = \frac{0,01}{s} \cdot (1+10s) \frac{100}{s^2+s+100}$

a)  $G = \frac{1}{s} \cdot \tilde{G}$  con  $\tilde{G}(s) = 0,01(1+10s) \cdot \frac{100}{s^2+s+100}$

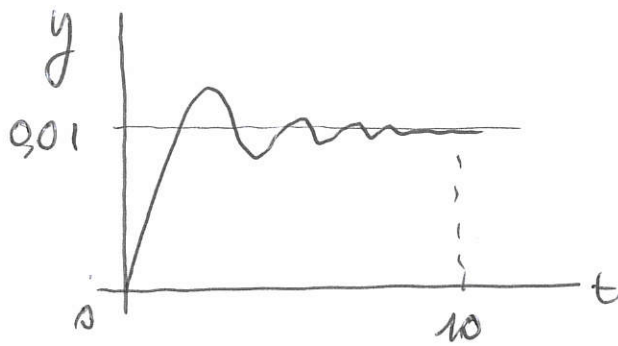
Risposta a impulso di  $G$  = Risposta a scalino di  $\tilde{G}$

$$p_{1,2} = \frac{-1 \pm i\sqrt{399}}{2} \rightarrow \infty \text{ oscillazioni}$$

$$|\operatorname{Re}(p_0)| = -\frac{1}{2} \quad T_D = 2 \quad T_R = 10$$

$$y_{\infty} = \tilde{G}(0) = 0,01$$

$$r = 1 \rightarrow y(0) = 0 \quad \dot{y}(0) = 0,01 \cdot 10 \cdot 100 = 10 > 0$$



b) polo nell'origine

•  $M = 0,01 \rightarrow M_{dB} = -40 \text{ dB}$

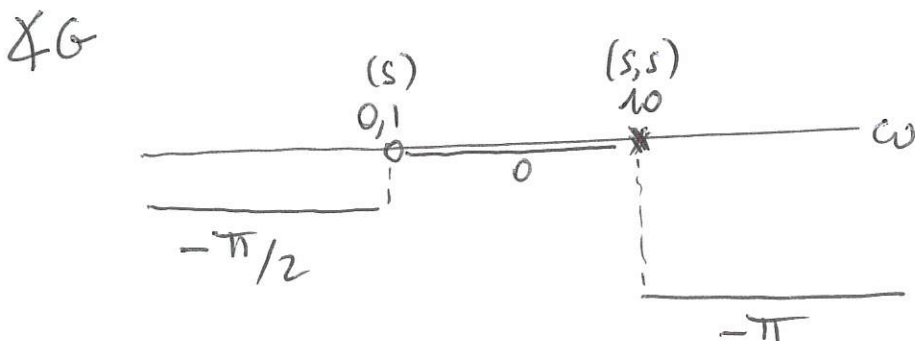
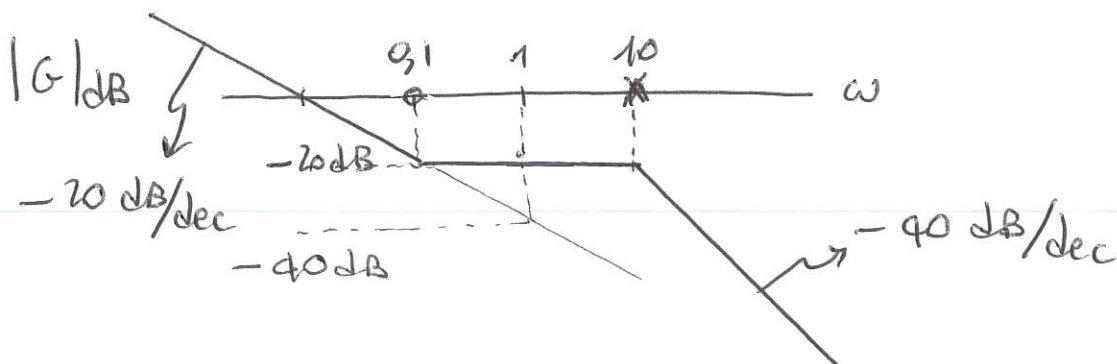
• Basse frequenze  $\rightarrow |G|_{dB} =$  retta con pendenza  $-20 \text{ dB/dec}$   
che in  $\omega = 1$  assume valore  $M_{dB} = -40 \text{ dB}$

$\rightarrow \angle G = \angle M - \pi/2 = -\pi/2$

• poli  $\mathbb{C}$  con  $\omega_n = 10$  (stabili)

NOTA:  $2\zeta\omega_n = 1 \rightarrow \zeta = \frac{1}{20} = 0,05 \rightarrow$  marata risonanza in  $\omega_n = 10$

• zero in  $\mathbb{R}$  stabile



$$c) Y = |G(i\omega)| U \rightarrow Y = |G(10i)| \cdot 2$$

APPROX  $\rightarrow$  Bode approssimato

$$|G(10i)|_{dB} = -20 dB \rightarrow |G(10i)|^{APPROX} = 0,1$$

$$Y^{APPROX} = 0,1 \cdot 2 = 0,2$$

ESATTO

$$|G(10i)| = \frac{10}{|10i|} \frac{|10 + 0,1i|}{|10i|} \approx \frac{10}{10} \cdot \frac{10}{10} = 1$$

$$Y^{ESATTO} = 1 \cdot 2 = 2$$

$Y^{APPROX} \neq Y^{ESATTO}$   
molto diverso!

$G(s)$  è dovuto al fatto che  
in  $\omega = 10 = \omega_n \approx \omega_r$  il

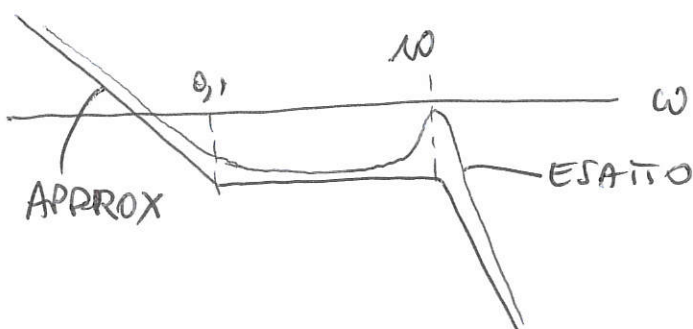
(risposta  
di  
risonanza)

sistema ha una

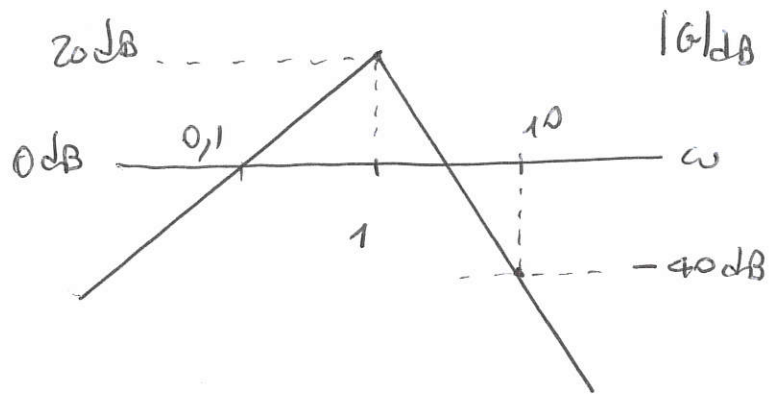
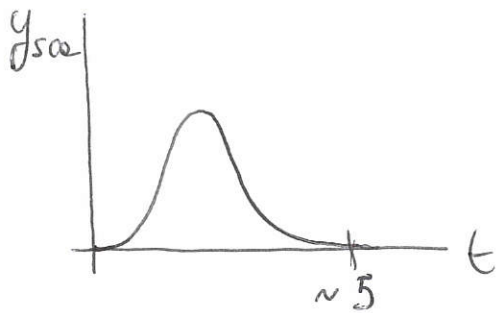
risonanza marcata, così che,

in  $\omega \approx \omega_n$ ,  $|G(i\omega)|_{dB}^{ESATTO}$  è molto diverso da

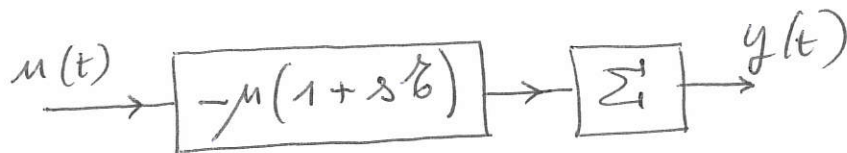
$|G(i\omega)|_{dB}^{APPROX}$



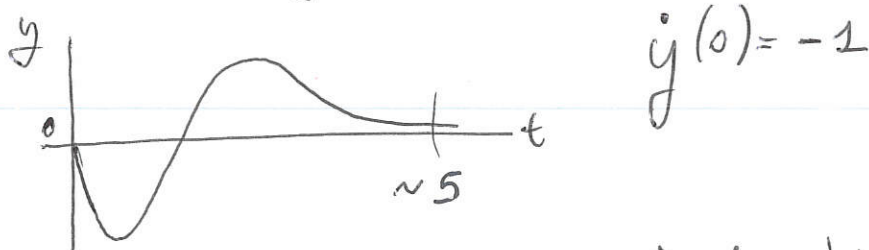
Un sistema  $\Sigma$  ha risposta allo scolio e diagramma di Bode approssimato del modulo rappresentati in figura:



- Determinare una possibile funzione di trasferimento per  $\Sigma$  compatibile con i due diagrammi.
- Il sistema  $\Sigma$  viene poi collegato in cascata con un nuovo sistema, ottenendo



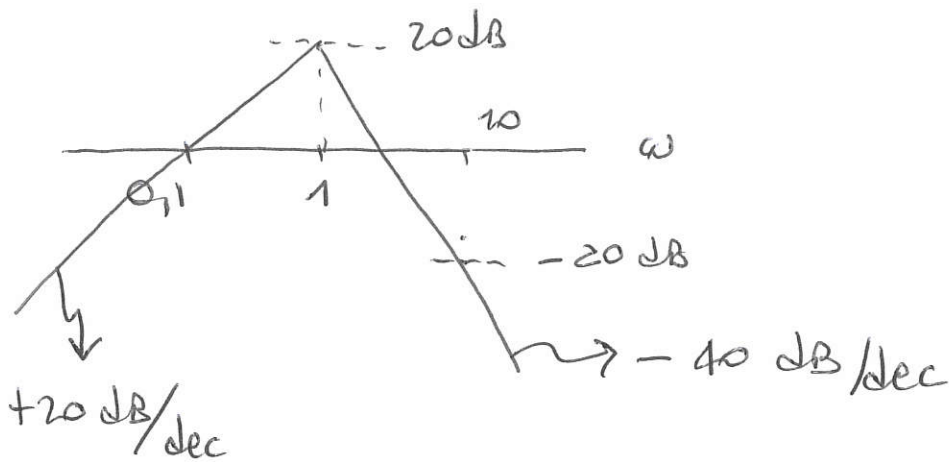
Determinare  $\mu > 0$  e  $\tau$  tale che il sistema aggregato abbia risposta a scolio unitario mostrata in figura



- Tracciare i diagrammi di Bode di modulo e fase del sistema aggregato

- $y_{sce}$  limitata  $\rightarrow$  ES  $\rightarrow$  poli stabili  
 $\beta_{\infty}$  oscill  $\rightarrow$  poli IR  
 $T_R = 5 \rightarrow \text{Re}(p_s) = -1$

$y_{\infty} = 0 \rightarrow G(0) = 0 \rightarrow$  zero nell'origine



in  $\omega = 1 \rightarrow M_{\text{dB}} = 20 \text{ dB}$   
 $\mu = 10$

In  $\omega = 1$  la pendenza varia di  $-60 \text{ dB/dec}$   
 (da  $+20$  a  $-40$ )  $\Rightarrow$  ho 3 poli

$G(s) = \frac{10s}{(1+s)^3} \rightarrow r=2$ , compatibile con  
 $y(0) = \dot{y}(0) = 0$   
 $\ddot{y}(0) = 10 > 0$

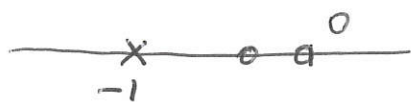
b)  $\tilde{G} = -\mu(1+sT_0)G = -\mu(1+sT_0) \frac{10s}{(1+s)^3}$

$\dot{y}(0) = -1 = -10\mu T_0 \rightarrow 10\mu T_0 = 1$   
 $\mu > 0 \Rightarrow T_0 > 0$  zero stabile

$N=2 \Rightarrow m_s=2$  ( $m_s=1 \Rightarrow$  # dispari di estremo)  
 $\delta=0$



Per esempio posso porre lo zero stabile in  $\frac{1}{10}$  ( $\frac{1}{10} = 10$ )



$$m_s = 2$$

$$d = 0 \rightarrow N = 2$$

$$10 \mu^{1/6} = 1 \Rightarrow \mu = 0,01$$

Pertanto  $\tilde{G} = \frac{-0,1 (1 + 10s)}{(1+s)^3}$

c)  $\tilde{M} = 0,1 \rightarrow \tilde{M}_{dB} = -20 \text{ dB}$

1 zero nell'origine

3 poli in 1, 1, 1 stabili

1 zero in 0,1 stabile

