

SOLUZIONI

FONDAMENTI DI AUTOMATICA I

a.a. 2007-2008

COGNOME :

matricola :

NOME :

data : 10-7-08

firma :						

3	7	6	6	6	2	30
videogiochi						TOTALE

- Osservazioni
- le risposte devono essere giustificate, a meno che sia esplicitamente richiesto di non farlo.
 - non è ammesso consultare libri, dispense, appunti, ...
 - le risposte devono essere riportate sullo stesso foglio su cui è formulata la domanda.

Il voto proposto è la somma del voto TOTALE e dei punti accumulati durante l'anno.

Il voto proposto sarà ricevuto dello studente per e-mail e potrà essere rifiutato da casa.

Per consultare le prove occorrerà venerdì 18-07-2008 alle ore 18.00 precise nello studio del docente (ufficio n. 212, II piano DEI, tel. 3563).

1. Vi è una risposta esatta per ogni quesito.

Risposta esatta : 1

Risposta errata : -0.5

Risposta non data: 0

Le risposte non devono essere giustificate.

Le risposte vanno date mettendo una croce sulla casella [...]

Quesito 1 Il sistema con funzione di trasferimento

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

- [1] ha poli solo reali ed è esternamente stabile
 [2] non ha poli solo reali ed è esternamente stabile
[3] ha poli solo reali e non è esternamente stabile
[4] non ha poli solo reali e non è esternamente stabile
-

Quesito 2 La risposta allo scalino del sistema con funzione di trasferimento

$$G(s) = \frac{(1-5s)(1-20s)}{(1+10s)(s^2+s+1)}$$

- [1] tende a zero per $t \rightarrow \infty$
 [2] presenta oscillazioni smorzate
[3] ha derivata negativa per $t=0$
[4] è identicamente nulla
-

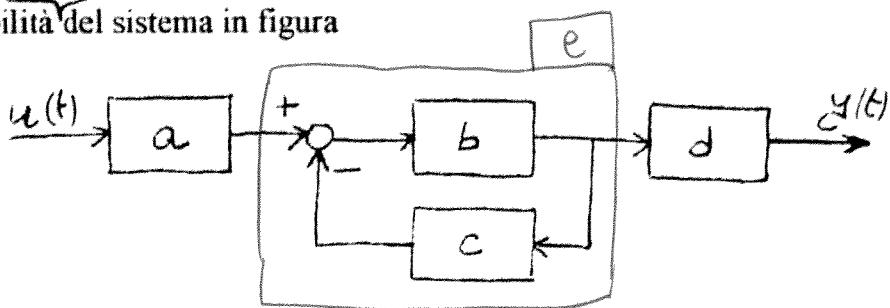
Quesito 3 Applicando un ingresso costante $\bar{u} > 0$ al sistema con modello ARMA

$$\ddot{y} + a\dot{y} + by = cu \quad \text{con } a, b, c > 0$$

l'uscita del sistema

- [1] oscilla senza tendere ad alcun limite
 [2] tende, in modulo, a infinito
 [3] tende a zero
[4] tende a un valore costante pari a \bar{u}

2. Si studi la stabilità ^{esterna} del sistema in figura



assumendo che i quattro sottosistemi siano così individuati:

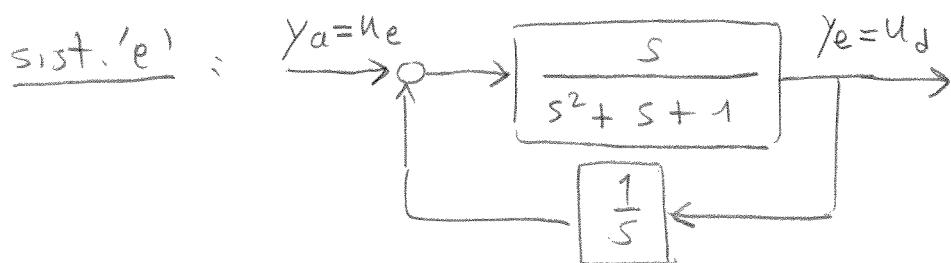
- (a) è un blocco la cui uscita è in ogni istante il doppio dell'ingresso;
- (b) è descritto dal modello ARMA $\ddot{y}_b + \dot{y}_b + y_b = \dot{u}_b$;
- (c) è un integratore;
- (d) è descritto da

$$A = \begin{bmatrix} -1 & 2 \\ 0 & -2 \end{bmatrix} \quad b = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} \quad c = [1 \quad 0]$$

Svolgimento

Essendo 'a' un sist. algebrico (non dinamico, $y_a = 2u$), il sist. complessivo è certamente est. stab. se lo sono i sistemi 'd' ed 'e' (vedi riquadro in figura)

sist. 'd': autov = $\{-1, -2\} \rightarrow$ as. stab \rightarrow est. stab.

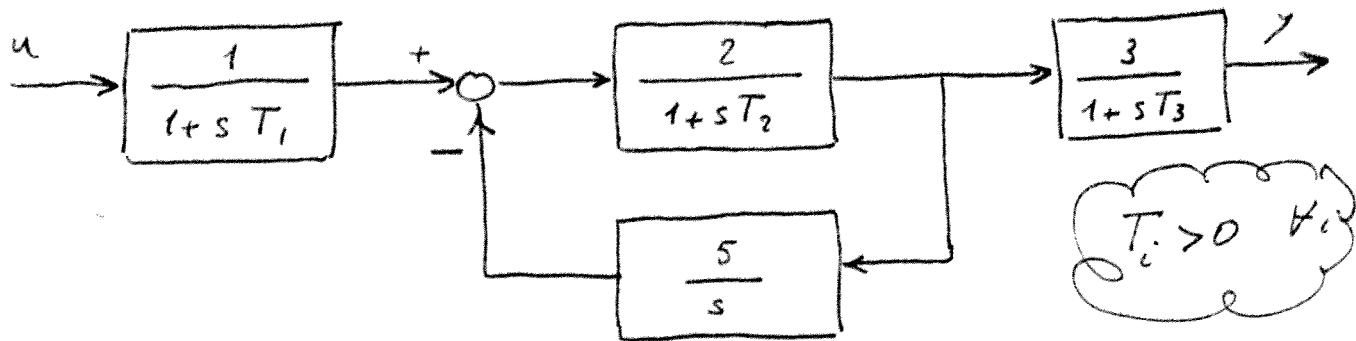


$$G_e(s) = \frac{\frac{s}{s^2 + s + 1}}{1 + \frac{1}{s^2 + s + 1}} = \frac{s}{s^2 + s + 1} \quad \text{con } \operatorname{Re}(\text{poli}) = -\frac{1}{2}$$

\rightarrow est. stab.

\Rightarrow il sistema complessivo è est. stab.

3. Si determinino gli ingressi nascosti del sistema rappresentato in figura e si dice se tendono a zero per $t \rightarrow \infty$ o tende all'infinito.

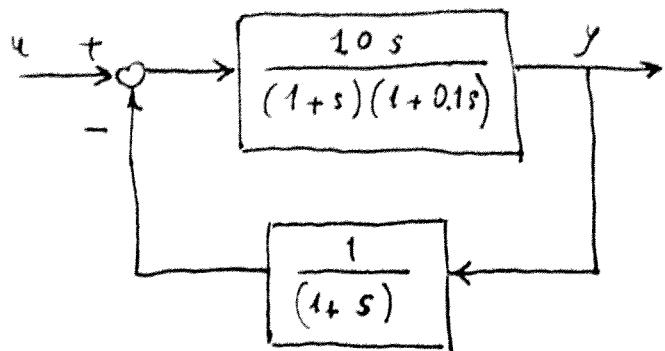


Svolgimento

$$G(s) = \frac{1}{1+sT_1} \cdot \frac{\frac{2}{1+sT_2}}{1 + \frac{10}{s(1+sT_2)}} \cdot \frac{3}{1+sT_3} = \dots$$

L'unico zero si ha per $s=0$, quindi gli ingressi nascosti sono costanti, e pertanto non sono evanescenti.

4. Si consideri il sistema rappresentato in figura



e si calcoli, anche in modo approssimato per mezzo dei diagrammi di Bode, la sua pulsazione di risonanza.

Svolgimento

Vedi prova del 13/2/08

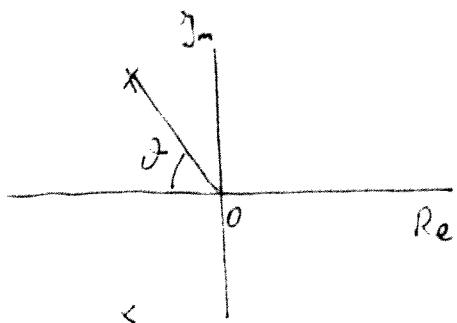
5. Si dimostri che lo smorzamento ζ di un sistema del secondo ordine con funzione di trasferimento

$$G(s) = \frac{\omega_n^2}{s^2 + 2\zeta\omega_n s + \omega_n^2}$$

è dato da

$$\zeta = \cos \vartheta$$

dove ϑ è l'angolo che l'asse reale forma con la congiungente del polo con l'origine, come mostrato in figura



Capitolo 3

vedi note del corso

6. Questa domanda riguarda i videogiochi e vale solo 2 punti.

- * Si dice se nel videogioco CONVOGLIO le macchine che corrono sull'autostrada sono viste dall'alto o di fianco.

Risposta : dall'alto