

# Risposte Canoniche

## Ingredienti

### Teorema del valore iniziale e finale (e corollari)

$$\lim_{t \rightarrow 0} y(t) = \lim_{s \rightarrow \infty} sY(s) \quad \lim_{t \rightarrow \infty} y(t) = \lim_{s \rightarrow 0} sY(s)$$

Da questo teorema deriva direttamente che la prima derivata non nulla all'istante iniziale della risposta allo scalino del sistema è  $r$ , il grado relativo del sistema stesso.

### Risposta allo scalino, zeri superiori e malinquadrati

Sia dato un sistema proprio con tutti i poli reali negativi. Siano:

- $m_s$ : numero di zeri superiori
- $\delta$ : numero di zeri malinquadrati
- $N$ : numero di estremanti (massimi e minimi) della risposta allo scalino

Allora:

$$m_s \leq N \leq m_s + \delta$$

e inoltre  $N$  è dispari [pari] se  $m_s$  è dispari [pari].

### Antitrasformata di Laplace e sviluppo di Heaviside

$$sca(t) \stackrel{\mathcal{L}}{\Leftrightarrow} \frac{1}{s} \quad \delta(t) \stackrel{\mathcal{L}}{\Leftrightarrow} 1 \quad e^{-t/\tau} \stackrel{\mathcal{L}}{\Leftrightarrow} \frac{\tau}{1 + s\tau}$$

## Esercizio 1

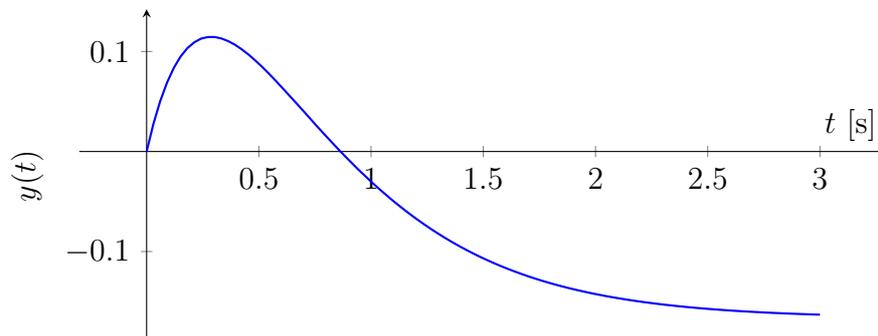
Tracciare qualitativamente la risposta allo scalino dei seguenti sistemi

$$G_1(s) = \frac{s-1}{(s+3)(s+2)} \quad G_2(s) = \frac{s-1}{(s+2)}$$

$$G_1(s) = \frac{s-1}{(s+3)(s+2)}$$

1. I poli sono stabili  $\Rightarrow$  Il sistema non diverge.
2.  $\lambda_D = -2 \Rightarrow T_D = \frac{1}{2} \Rightarrow T_R = 2.5s$ .
3.  $r = 1 \Rightarrow y(0) = 0, \dot{y}(0) = 1$ .
4.  $G(0) = -\frac{1}{6}$ .
5.  $m_s = 1, \delta = 0 \Rightarrow N = 1$ .

La soluzione è quindi:



$$G_2(s) = \frac{s-1}{(s+2)}$$

1. I poli sono stabili  $\Rightarrow$  Il sistema non diverge.
2.  $\lambda_D = -2 \Rightarrow T_D = \frac{1}{2} \Rightarrow T_R = 2.5s$ .
3.  $r = 0 \Rightarrow y(0) = 1$ .
4.  $G(0) = -\frac{1}{2}$ .
5. Il sistema è improprio, quindi non si può applicare la regola degli zeri superiori.

In questo caso per il calcolo della risposta allo scalino dobbiamo utilizzare l'antitrasformata:

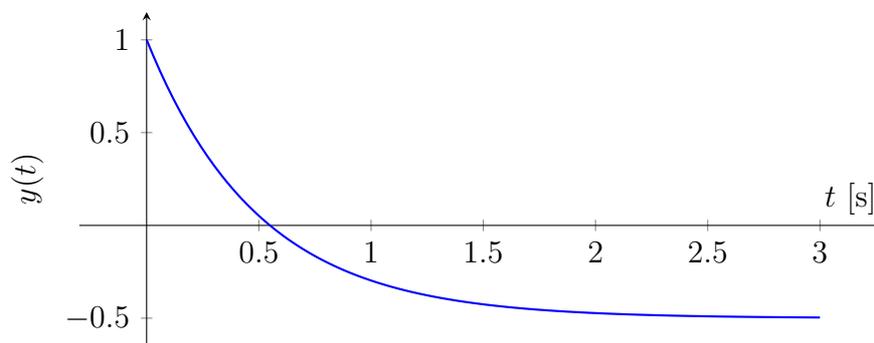
$$Y(s) = G(s)U(s) = \frac{s-1}{s+2} \cdot \frac{1}{s}$$

$$y(t) = \mathcal{L}^{-1}(Y(s)) = \mathcal{L}^{-1}\left(\frac{s-1}{s+2} \cdot \frac{1}{s}\right) = \mathcal{L}^{-1}\left(\frac{A}{s+2} + \frac{B}{s}\right)$$

$$\begin{cases} A+B = 1 \\ 2B = -1 \end{cases} \quad \begin{cases} A = \frac{3}{2} \\ B = -\frac{1}{2} \end{cases}$$

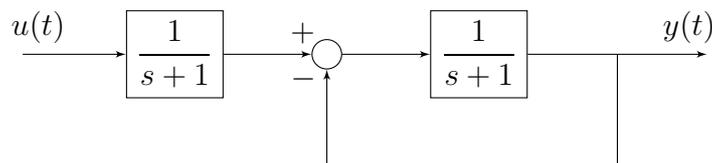
$$y(t) = \frac{3}{2}e^{-2t} - \frac{1}{2}$$

Ottenendo quindi:



## Esercizio 2

Tracciare qualitativamente la risposta allo scalino e all'impulso del seguente sistema



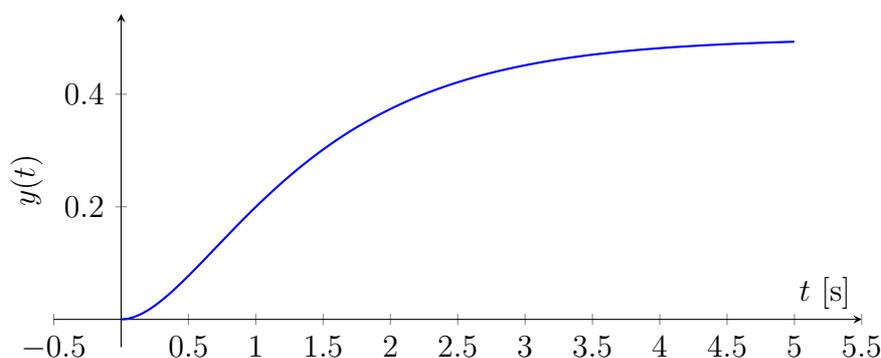
Calcoliamo la funzione di trasferimento del sistema:

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

A questo punto possiamo tracciare la risposta allo scalino con le solite regole:

1. I poli sono stabili  $\Rightarrow$  Il sistema non diverge.
2.  $\lambda_D = -1 \Rightarrow T_D = 1 \Rightarrow T_R = 5s$ .
3.  $r = 2 \Rightarrow y(0) = 0, \dot{y}(0) = 0, \ddot{y}(0) = 1$ .
4.  $G(0) = \frac{1}{2}$ .
5.  $m_s = 0, \delta = 0 \Rightarrow N = 0$ .

La risposta allo scalino del sistema è quindi



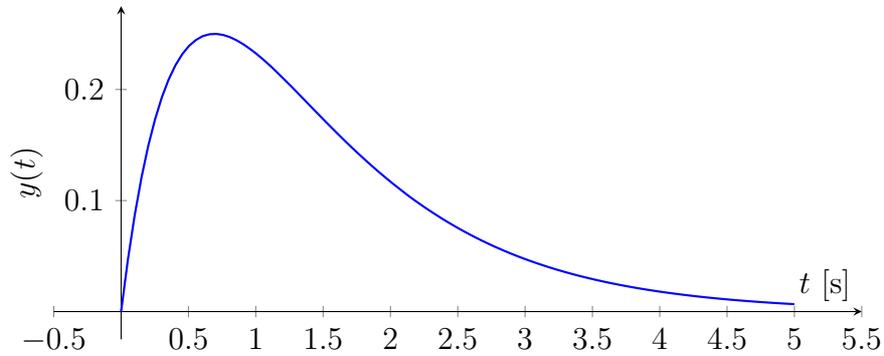
Per la risposta all'impulso non abbiamo criteri definiti. Utilizziamo quindi il teorema del valore iniziale e finale

$$y(0) = \lim_{s \rightarrow \infty} sY(s) = \lim_{s \rightarrow \infty} sG(s)U(s) = \lim_{s \rightarrow \infty} s \cdot \frac{1}{(s+1)(s+2)} = 0$$

$$\dot{y}(0) = \lim_{s \rightarrow \infty} s\mathcal{L}(\dot{y}) = \lim_{s \rightarrow \infty} s(sY(s) - y(0)) = \lim_{s \rightarrow \infty} s^2 \cdot \frac{1}{(s+1)(s+2)} = 1$$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} y(t) = \lim_{s \rightarrow 0} sY(s) \lim_{s \rightarrow 0} sG(s)U(s) = \lim_{s \rightarrow 0} s \cdot \frac{1}{(s+1)(s+2)} = 0$$

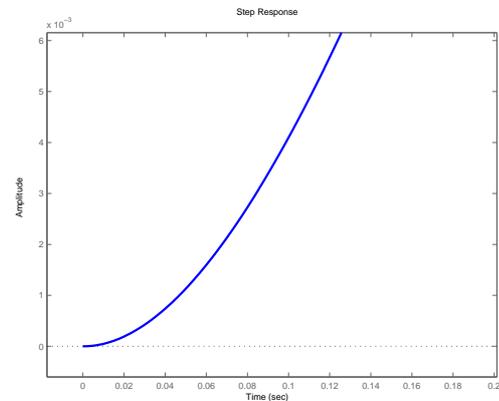
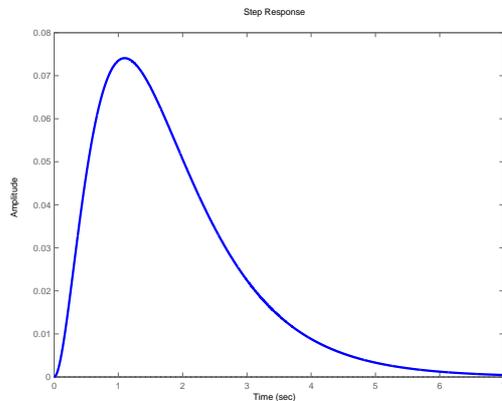
La risposta all'impulso del sistema è quindi



Si noti che era possibile, essendo il sistema proprio, ricavare la risposta all'impulso come la derivata della risposta allo scalino.

## Esercizio 3

Qual'è la più semplice funzione di trasferimento che abbia come risposta allo scalino unitario quello rappresentato in figura? Si noti che  $\dot{y}(0) = 0$ ,  $\ddot{y}(0) > 0$ .



Utilizziamo le solite regole della risposta allo scalino, in maniera inversa:

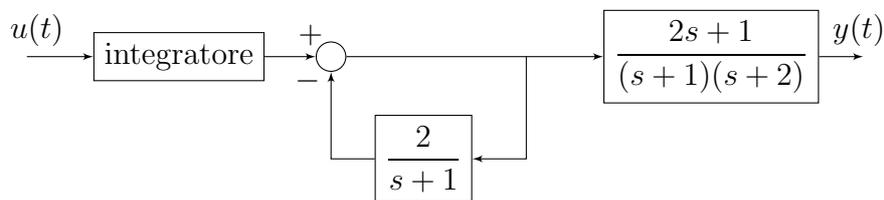
1. Il sistema non diverge  $\Rightarrow$  I poli sono stabili.
2.  $T_R \sim 5s \Rightarrow T_D = 1 \Rightarrow \lambda_D = -1$ .
3.  $y(0) = 0$ ,  $\dot{y}(0) = 0$ ,  $\ddot{y}(0) > 0 \Rightarrow r = 2$ .
4.  $\lim_{t \rightarrow \infty} y(t) = 0 \Rightarrow G(0) = 0$ , c'è uno zero nell'origine.
5.  $N = 1$ ,  $m_s \geq 1 \Rightarrow m_s = 1$ ,  $\delta = 0$ .

Una possibile soluzione è quindi

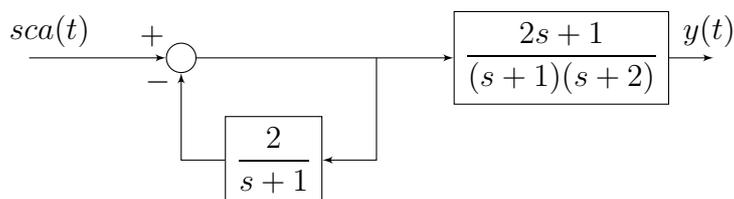
$$G(s) = \frac{s}{(s+1)(s+2)(s+3)}$$

## Esercizio 4

Indicare l'andamento qualitativo della risposta all'impulso del sistema



La risposta all'impulso del sistema proposto è la risposta allo scalino del sistema



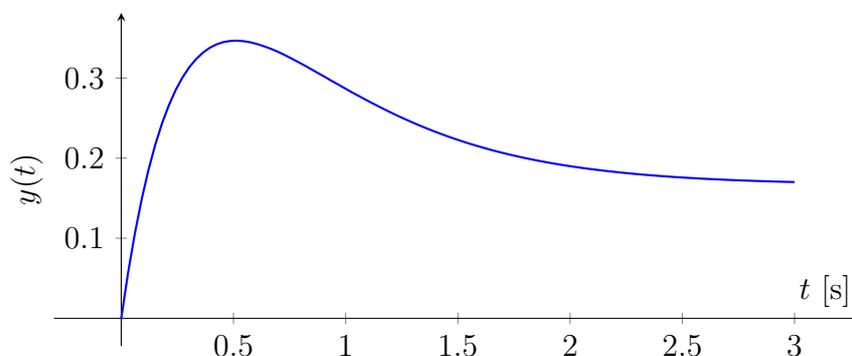
Calcoliamo la sua funzione di trasferimento:

$$\tilde{G}(s) = \frac{1}{1 + \frac{2}{s+1}} \cdot \frac{2s+1}{(s+1)(s+2)} = \frac{2s+1}{(s+2)(s+3)}$$

A questo punto utilizziamo le solite regole:

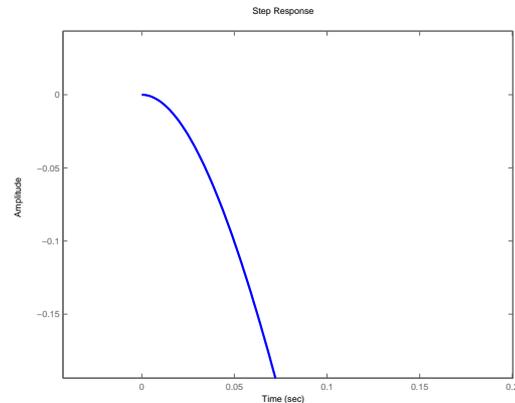
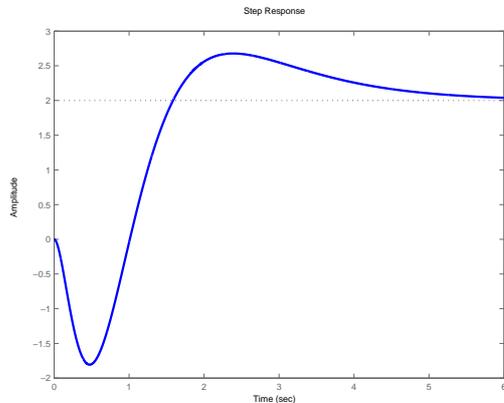
1. I poli sono stabili  $\Rightarrow$  Il sistema non diverge.
2.  $\lambda_D = -2 \Rightarrow T_D = \frac{1}{2} \Rightarrow T_R = 2.5s$ .
3.  $r = 1 \Rightarrow y(0) = 0, \dot{y}(0) = 2$ .
4.  $G(0) = \frac{1}{6}$ .
5.  $m_s = 1, \delta = 0 \Rightarrow N = 1$ .

La risposta all'impulso del sistema è quindi



## Esercizio 5

Qual'è la più semplice funzione di trasferimento che abbia come risposta allo scalino unitario quello rappresentato in figura? Si noti che  $\dot{y}(0) = 0$ ,  $\ddot{y}(0) < 0$ .



Utilizziamo le solite regole della risposta allo scalino, in maniera inversa:

1. Il sistema non diverge  $\Rightarrow$  I poli sono stabili.
2.  $T_R \sim 5s \Rightarrow T_D = 1 \Rightarrow \lambda_D = -1$ .
3.  $y(0) = 0$ ,  $\dot{y}(0) = 0$ ,  $\ddot{y}(0) < 0 \Rightarrow r = 2$ .
4.  $\lim_{t \rightarrow \infty} y(t) = 2 \Rightarrow G(0) = 2$ .
5.  $N = 2$ ,  $\Rightarrow m_s = 2$ ,  $\delta = 0$  oppure  $m_s = 0$ ,  $\delta = 2$ .

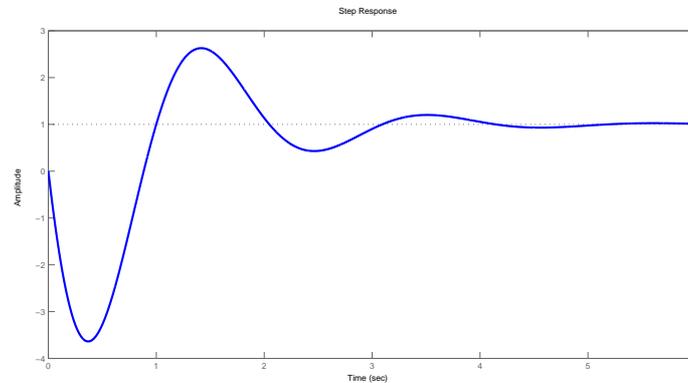
Per decidere tra le due possibilità bisogna notare che  $\ddot{y}(0) < 0$ , mentre  $G(0) > 0$ . Ho quindi bisogno di avere uno zero instabile, per cui  $m_s \geq 1$ .

Una possibile soluzione è quindi

$$G(s) = 96 \cdot \frac{(s + 0.5)(-s + 1)}{(s + 1)(s + 2)(s + 3)(s + 4)}$$

## Esercizio 6

Qual'è la più semplice funzione di trasferimento che abbia come risposta allo scalino unitario quello rappresentato in figura? Si noti che  $\dot{y}(0) = -20$  e che il sistema si assesta dopo circa 5 secondi di tempo.



Utilizziamo le solite regole della risposta allo scalino, in maniera inversa:

1. Il sistema non diverge  $\Rightarrow$  I poli sono stabili.
2.  $T_R \sim 5s \Rightarrow T_D = 1 \Rightarrow \lambda_D = -1$ .
3.  $y(0) = 0, \dot{y}(0) = -20 \Rightarrow r = 1$ .
4.  $\lim_{t \rightarrow \infty} y(t) = 1 \Rightarrow G(0) = 1$ .
5. Ci sono oscillazioni persistenti  $\Rightarrow$  Poli complessi.  $T \sim 2s \Rightarrow \omega_0 = \frac{2\pi}{T} \sim 3$

Come prima,  $\dot{y}(0) < 0$ , mentre  $G(0) > 0$ . Lo zero presente è quindi instabile.

Una possibile soluzione è perciò

$$G(s) = \alpha \frac{-20/\alpha s + 1}{(s - (-1 + 3i))(s - (-1 - 3i))} = 10 \frac{(-2s + 1)}{(s^2 + 2s + 10)}$$

dove  $\alpha = 10$  è stato ottenuto imponendo  $G(0) = 1$ .