

Nome e cognome: \_\_\_\_\_ Num. Matricola: \_\_\_\_\_

**Es. 1 (8 punti)**

Si consideri il sistema di controllo in Figura 1

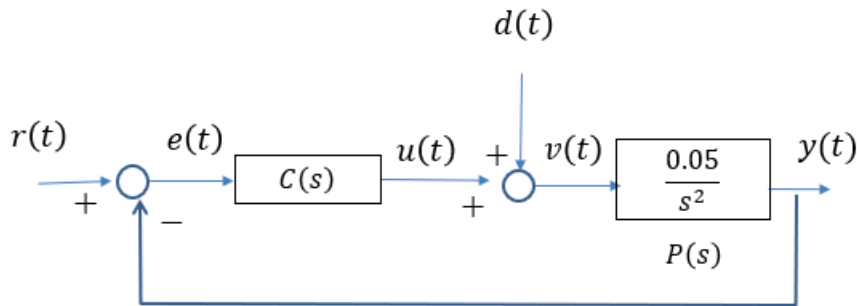


Figura 1

**1.A (7 punti)** Progettare un regolatore che garantisca la stabilità a ciclo chiuso del sistema di controllo e garantisca nel contempo la precisione statica e l'attenuazione di un disturbo costante in misura almeno pari al 99%

**1.B (1 punto)** Esprimere il controllore progettato al passo precedente mediante l'equazione differenziale che mette in relazione l'ingresso e l'uscita del controllore

**Es. 2 (8 punti)**

Si consideri il processo da controllare descritto dalla funzione di trasferimento

$$P(s) = \frac{1}{(2s + 1)(s + 1)(s + 5)(s + 6)} = \frac{1}{2s^4 + 25s^3 + 94s^2 + 101s + 30}$$

ed un sistema di controllo a retroazione unitaria in cui il processo P viene controllato mediante un regolatore proporzionale  $C(s) = K_c$ , con  $K_c$  guadagno variabile.

**2.A (4 punti)** Si analizzi la stabilità a ciclo chiuso al variare del guadagno  $K_c$  determinando esplicitamente, se esiste, il valore del guadagno critico

**2.B (4 punti)** Tracciare qualitativamente la risposta a ciclo chiuso ad un set-point costante per valore progressivamente crescenti del guadagno  $K_c$

**Es. 3 (15 punti)**

Si consideri un processo descritto dalla equazione differenziale

$$\ddot{y}(t) + 10\dot{y}(t) = u(t) + 30 d(t)$$

in cui  $u(t)$  rappresenta l'ingresso manipolabile,  $y(t)$  è l'uscita, e  $d(t)$  è un disturbo.

**3.A (10 punti)** Progettare un sistema di controllo a retroazione unitaria che garantisca il soddisfacimento delle seguenti 4 specifiche

- S1 Errore a regime nullo per un set-point costante
- S2 Attenuazione minima del disturbo costante  $d(t) = D$  pari al 95%
- S3 Tempo di assestamento al 2% non superiore a 1.3 secondi
- S4 Sovraelongazione percentuale non superiore al 5%.

**3.b (5 punti)** In corrispondenza del regolatore individuato al passo precedente, si scriva l'espressione della uscita a regime nel caso in cui  $r(t) = 5 + 2t + 5\sin(20t + 0.1)$  e  $d(t) = 0.2$  Si scriva altresì l'espressione della funzione di trasferimento i cui diagrammi di Bode (riportati in Figura 2) servono per rispondere al quesito. (5 punti)

**Es. 4 (2 punti)**

Enunciare il Teorema del valore finale ed utilizzarlo per valutare il valore di regime del segnale  $x(t)$  la cui trasformata di Laplace è  $X(s) = \frac{3s^2+3s+10}{(s+1)(s^2+4)}$

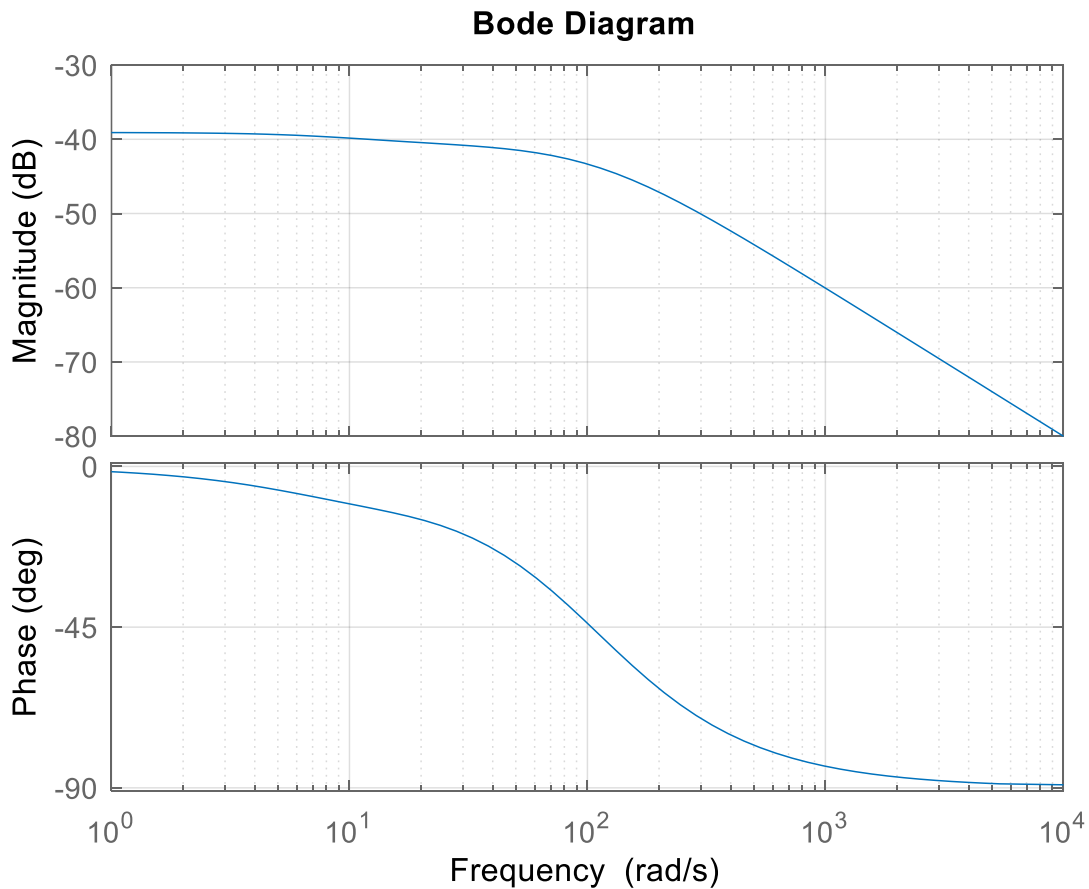


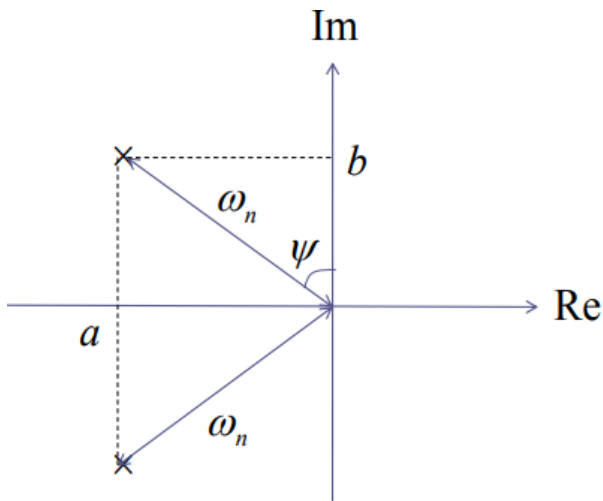
Figura 2

Numerare e firmare i fogli da consegnare.

Indicare chiaramente l'inizio e la fine dello svolgimento di ciascun esercizio.

	$T_{a5\%}$	$T_{a2\%}$	$T_{a1\%}$
$F(s) = \frac{\mu\omega_n^2}{(s^2 + 2\xi\omega_n s + \omega_n^2)}$	$3\tau_{eq}$	$4\tau_{eq}$	$5\tau_{eq}$
$F(s) = \frac{\mu}{(\tau s + 1)}$	$3\tau$	$4\tau$	$5\tau$
$F(s) = \frac{\mu}{(\tau s + 1)^2}$	$5\tau$	$6\tau$	$7\tau$

$$\tau_{eq} = \frac{1}{\xi\omega_n}$$



$$\xi = \sin(\psi)$$

$$s_{1,2} = a \pm jb$$

$$a = -\xi\omega_n$$

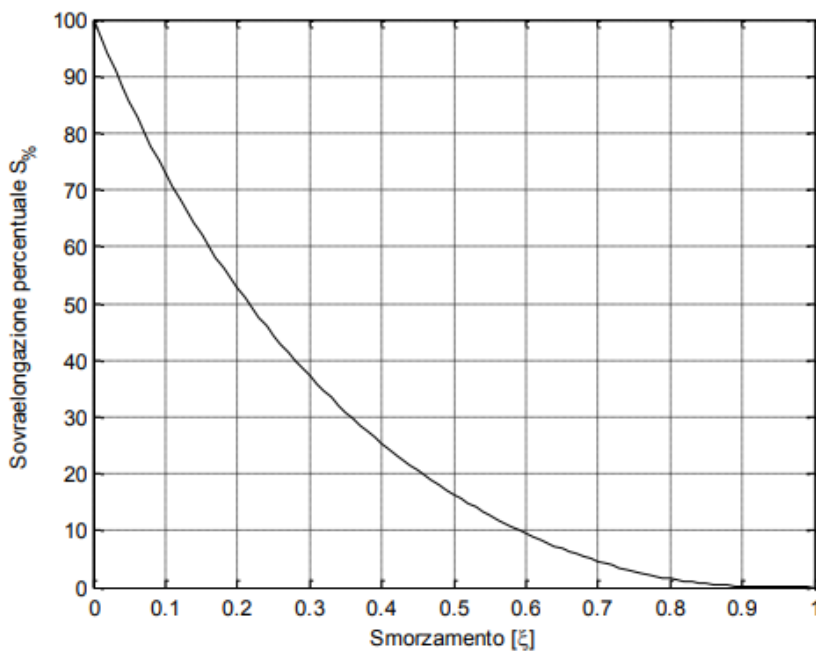
$$b = \omega_n\sqrt{1-\xi^2}$$

$$a^2 + b^2 = \omega_n^2$$

**Periodo e istante del primo punto di massimo**

$$T = \frac{2\pi}{\omega_n\sqrt{1-\xi^2}}$$

$$t_{max} = \frac{\pi}{\omega_n\sqrt{1-\xi^2}}$$



$$S_0\% = 100e^{-\frac{\xi\pi}{\sqrt{1-\xi^2}}}$$