

## CONTROLLI AUTOMATICI II modulo Soluzione della prova intermedia di autovalutazione

### Problema 1

La funzione di trasferimento del processo è

$$P(s) = 1 - \frac{11}{s + 10} = \frac{s - 1}{s + 10}$$

Le prime due specifiche richiedono rispettivamente l'introduzione in  $G(s)$  di un polo nell'origine e di due poli immaginari in  $\pm j$ . Si ha perciò

$$G(s) = \frac{R(s)}{s(s^2 + 1)},$$

dove  $R(s)$  va scelta in modo tale da garantire la stabilità asintotica.

Per individuare un compensatore a dimensione minima, conviene valutare dapprima la possibilità di scegliere  $R(s) = K$ . Tuttavia, il tracciamento del corrispondente luogo delle radici (Fig. 1) mostra immediatamente che non è possibile scegliere  $K$  in modo tale da ottenere stabilità asintotica. La stessa conclusione si ottiene applicando il criterio di Routh al denominatore della funzione di trasferimento ad anello chiuso

$$s^4 + 10s^3 + s^2 + (K + 10) - K.$$

Si ottiene infatti la seguente tabella

1	1	$-K$
10	$10 + K$	
$-K$	$-10K$	
$K(90 - K)$		
$-10K$		

ed è impossibile scegliere  $K$  in modo da rendere positivi tutti gli elementi della prima colonna.

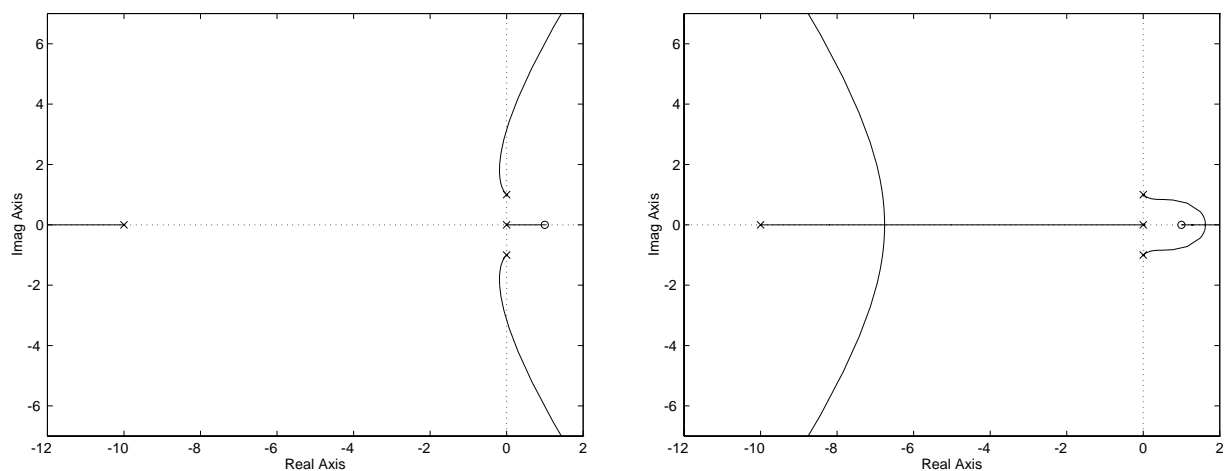


Figura 1: Luogo positivo e negativo per  $R(s) = K$

Il passo successivo nella ricerca di una soluzione di dimensione minima consiste nel porre  $R(s) = K(s + z)$ , con  $z < 0$ . La scelta di uno zero a parte reale positiva appare obbligata poiché uno zero a

parte reale negativa non altererebbe in modo significativo il luogo delle radici nel semipiano destro. A conferma di tale intuizione, conviene applicare il criterio di Routh al nuovo denominatore della funzione di trasferimento ad anello chiuso

$$s^4 + 10s^3 + (K + 1)s^2 + (K(z - 1) + 10)s - Kz.$$

La tabella corrispondente è

1	$K + 1$	$-Kz$
10	$K(z - 1) + 10$	
$a$	$-10Kz$	
$b$		
$-10Kz$		

Semplici calcoli forniscono

$$a = K(11 - z) \quad b = K[10(11 + 9z) + K(-z^2 + 12z - 11)].$$

Devono perciò essere verificate contemporaneamente le condizioni

$$K(11 - z) > 0 \quad K[10(11 + 9z) + K(-z^2 + 12z - 11)] > 0 \quad Kz < 0.$$

Posto  $K > 0$  e  $z < 0$ , la prima e la terza condizione sono sempre soddisfatte. La seconda implica

$$10(11 + 9z) + K(-z^2 + 12z - 11) > 0$$

ovvero

$$K < \frac{10(11 + 9z)}{z^2 - 12z + 11}, \tag{1}$$

dove si è tenuto conto del fatto che per  $z < 0$  si ha certamente  $z^2 - 12z + 11 > 0$ . In conclusione, per avere un intervallo ammissibile di valori positivi di  $K$  si deve scegliere

$$-\frac{11}{9} < z < 0.$$

Ad esempio, una scelta possibile è  $z = -0.1$ , cui corrisponde un sistema ad anello chiuso asintoticamente stabile per  $0 < K < 8.27$ . Il luogo positivo delle radici corrispondente è riportato in Fig. 2.

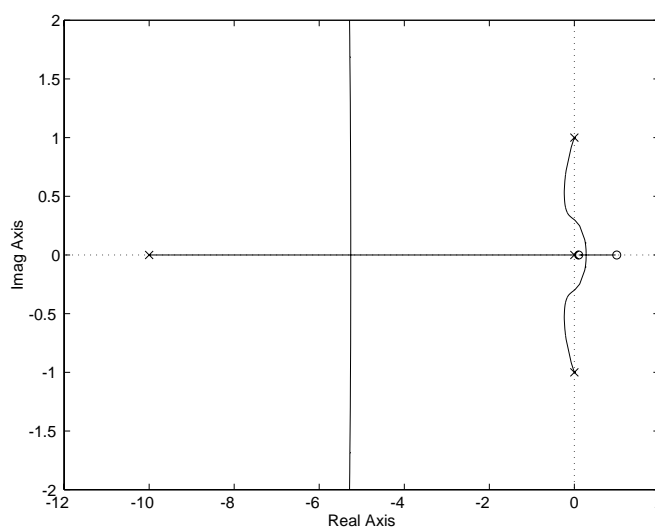


Figura 2: Luogo positivo per  $R(s) = K(s - 0.1)$

*Soluzione alternativa* È possibile procedere per assegnazione dei poli. Posto

$$G(s) = \frac{as^3 + bs^2 + cs + d}{s(s^2 + 1)},$$

con  $a$ ,  $b$ ,  $c$  e  $d$  costanti da determinare, il polinomio caratteristico  $p(s)$  ad anello chiuso è di quarto grado e risulta non monico. Imponendo ad esempio l'identità tra  $p(s)$  e

$$p^*(s) = e(s + 1)^4,$$

con  $e$  costante da determinare, si ottiene un sistema di 5 equazioni in 5 incognite, la cui soluzione è

$$a = \frac{3}{8} \quad b = -\frac{33}{8} \quad c = \frac{25}{8} \quad d = -\frac{11}{8} \quad e = \frac{11}{8}.$$

Il controllore risultante ha ancora dimensione 3.

### Problema 2

- (vedi risposta successiva)
- (infatti, è sempre possibile assegnare arbitrariamente i poli dell'anello chiuso con un controllore proprio di tale dimensione)
- (dal luogo delle radici per sistemi a fase minima e aventi  $n - m = 1$ )
- (almeno un ramo converge sullo zero a parte reale positiva)
- (ad esempio, la funzione di trasferimento  $P(s) = K \frac{s-1}{(s-2)(s-3)}$  dà un sistema retroazionato asintoticamente stabile per  $5 < K < 6$ )