

$$1^{\circ}) \quad W(s) = K \frac{32(s+1)}{(s^2+4s+16)}$$

10. ESERCIZIO
15/02/2022

$$\tilde{W}(s) = W(s) \Big|_{K=1} = \frac{32(s+1)}{(s^2+4s+16)} = \frac{32}{16} \frac{(1+s)}{\left(1 + \frac{s}{4} + \frac{s^2}{16}\right)} = 2 \frac{(1+s)}{\left(1 + \frac{s}{4} + \frac{s^2}{16}\right)}$$

• TERMINE GUADAGNO

$$K=2 \rightarrow |K|_{dB} = 20 \log_{10} 2 \approx 6 \text{ dB}$$

$$\langle K \rangle = 0$$

• TERMINE BINOMIO AL NUMERATORE

$$(1+s), \quad \omega_m=1 \Rightarrow \begin{aligned} &+20 \text{ dB/dec} \quad \omega \in (1, +\infty) \\ &+\frac{\pi}{4} \text{ rad/dec} \quad \omega \in (0, 1, 10) \end{aligned}$$

• TERMINE TRINOMIO AL DENOMINATORE

$$\left(1 + \frac{s}{4} + \frac{s^2}{16}\right) = \left(1 + \frac{2z}{\omega_m} + \frac{s^2}{\omega_m^2}\right) \rightarrow \omega_m=4$$

$$\frac{2 \cdot z}{4} = \frac{1}{4} \Rightarrow z = \frac{1}{2}$$

il diagramma asintotico dei moduli è molto simile a quello reale

$$-40 \text{ dB/dec} \quad \omega \in (4, +\infty)$$

per la fase l'approssimazione su due decadi approssime meglio nell'intorno dei punti di rottura (0,4,40).

$$\rightarrow -\frac{\pi}{2} \text{ rad/dec} \quad \omega \in (0,4,40)$$

Altrimenti si ~~può~~ ^{possiamo} usare ~~una~~ ~~altra~~ approssimazione asintotica

$$\alpha = 5z + \sqrt{25z^2 + 1} \rightarrow \left(\alpha \frac{\omega_n}{\omega_m}, \alpha \omega_n\right), \text{ pendenza } \frac{\pi}{2 \log(\alpha)}$$

oppure si può usare come diagramma asintotico la tangente nel punto $\omega_m=4$.

Per l'uso che ne devo fare, analizzare la stabilità del sistema con l'uso del diagramma polare, ~~non serve avere una~~ mi basta l'approssimazione su due decadi

MODULO (punto da 6dB)

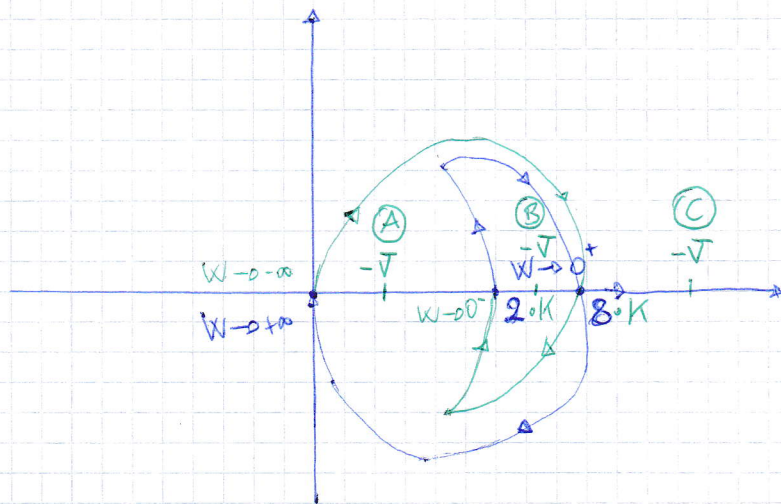
$\omega < 1$	0 dB/dec
$1 < \omega < 4$	20 dB/dec
$4 < \omega$	-20 dB/dec

FASE (punto da 0 rad)

$\omega < 0.1$	0 rad/dec
$0.1 < \omega < 0.4$	$+\frac{\pi}{4}$ rad/dec
$0.4 < \omega < 10$	$-\frac{\pi}{4}$ rad/dec
$10 < \omega < 40$	$-\frac{\pi}{2}$ rad/dec
$40 < \omega$	0 rad/dec

$$0 + \frac{\pi}{2} - \pi = -\frac{\pi}{2}$$

DIAGRAMMA POLARE



intersezione con piano reale

$$\text{Im}\{W(j\omega)\} = 0 \Leftrightarrow \text{Im}\left\{32 \frac{1+j\omega}{(16-\omega^2)+j4\omega}\right\} = 0 \Leftrightarrow$$

$$\Leftrightarrow \text{Im}\left\{(1+j\omega) \cdot \frac{(16-\omega^2)-j4\omega}{(16-\omega^2)^2+16\omega^2}\right\} = 0 \Leftrightarrow \text{Im}\{(1+j\omega)((16-\omega^2)-j4\omega)\} = 0 \Leftrightarrow$$

$$\Leftrightarrow \omega(16-\omega^2)-4\omega = 0 \Leftrightarrow \omega(16-4-\omega^2) = 0 \Leftrightarrow \omega(12-\omega^2) = 0$$

$$\omega = 0 \rightarrow W(j0) = K = 2$$

$$12 - \omega^2 = 0 \Leftrightarrow \omega^2 = 12 \Leftrightarrow |\omega| = \sqrt{12} \rightarrow \omega = \pm 2\sqrt{3}$$

$$W(j\sqrt{12}) = 32 \frac{1+j\sqrt{12}}{(16-12)+j4\sqrt{12}} = \frac{32}{4} \frac{1+j\sqrt{12}}{1+j\sqrt{12}} = 8$$

$$W_{CH}(s) = \frac{4 + K \tilde{W}(s)}{1 + K \tilde{W}(s)} = \frac{K \cdot \frac{\tilde{N}(s)}{\tilde{D}(s)}}{1 + K \frac{\tilde{N}(s)}{\tilde{D}(s)}} = \frac{K \cdot \tilde{N}(s)}{\tilde{D}(s) + K \tilde{N}(s)} = \frac{N_{CH}(s)}{D_{CH}(s)}$$

$$\begin{aligned} D_{CH}(s) &= (s^2 + 4s + 16) + K \cdot 32(s+1) = \\ &= s^2 + 4s + 16 + 32 \cdot K \cdot s + 32 \cdot K = \\ &= s^2 + 4(1 + 8K)s + 16(1 + 2K) \end{aligned}$$

Il criterio di Routh per un polinomio di grado 2 si riduce al criterio di Cartesio: quando i coefficienti del polinomio

		$-\frac{1}{2}$		$-\frac{1}{8}$	$\rightarrow K$
1	+		+		+
$4(1+8K)$	-		-		+
$16(1+2K)$	-		+		+

per $K < -\frac{1}{2}$ ho 1 variazione di segno, quindi ho una radice a parte reale positiva
 \Rightarrow Il sistema controreatto è instabile ($n_{CH} = 1$)

per $K \in (-\frac{1}{8}, -\frac{1}{2})$ ho 2 variazioni di segno, o.o.
 \Rightarrow Il sistema controreatto è instabile ($n_{CH} = 2$)

per $K > -\frac{1}{8}$ non ci sono variazioni di segno quindi tutti gli autovalori del sistema sono a parte reale negativa \Rightarrow Il sistema controreatto è stabile asintoticamente ($n_{CH} = 0$)

$$K = -\frac{1}{8} \Rightarrow D_{CH}(s) = s^2 + 16\left(1 - \frac{2}{8}\right) = s^2 + 12 = 0 \Leftrightarrow s = \pm \sqrt{-12} = \pm j\sqrt{12}$$

$\Rightarrow \operatorname{Re}(\lambda_1) = \operatorname{Re}(\lambda_2) = 0 \Rightarrow$ il sistema controreatto è semplicemente stabile

$$K = -\frac{1}{2} \Rightarrow D_{CH}(s) = s^2 + 4\left(1 - \frac{8}{2}\right)s = s^2 - 12s = s(s-12) = 0 \begin{matrix} s=0 \\ s=12 \end{matrix}$$

\Rightarrow il sistema controreatto è instabile perché $\lambda_2 = 12 > 0$

Cerco conferma dei risultati ottenuti tramite il metodo di Nyquist

$$M_{CH} = M_{AP} - \overset{\sigma}{N}$$

$$M_{AP} = ?$$

$$(s^2 + 4s + 16) = 0 \Rightarrow s_{1,2} = \frac{-4}{2} \pm \frac{\sqrt{16 - 4 \cdot 16}}{2}$$
$$= \underbrace{-2}_{\text{negativo}} \pm j 2\sqrt{3}$$

$$\Rightarrow M_{AP} = 0 \rightarrow M_{CH} = -\overset{\sigma}{N}$$

per $K > 0$ il punto critico non è circondato $\rightarrow \overset{\sigma}{N} = 0 = M_{CH}$

per $K < 0$ devo distinguere 3 casi

ⓐ $-1 > 2 \cdot K \Rightarrow K < -\frac{1}{2} \rightarrow \overset{\sigma}{N} = -1 \rightarrow M_{CH} = 1$

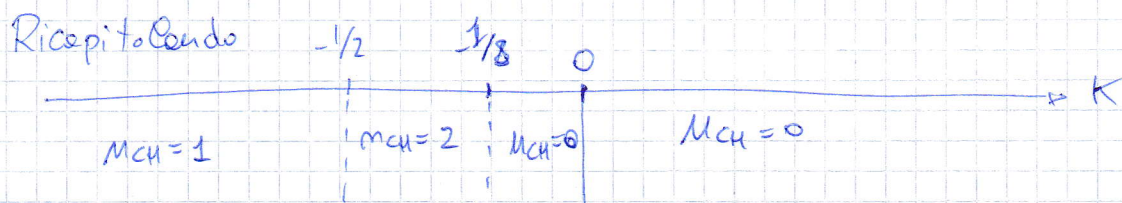
ⓑ ~~$2 \cdot K < -1 < 8 \cdot K$~~
 $K >$

$$-1 < 2 \cdot K \rightarrow K > -\frac{1}{2}$$

$$-1 > 8 \cdot K \rightarrow K < -\frac{1}{8}$$

$$\left. \begin{array}{l} -1 < 2 \cdot K \rightarrow K > -\frac{1}{2} \\ -1 > 8 \cdot K \rightarrow K < -\frac{1}{8} \end{array} \right\} \Rightarrow K \in \left(-\frac{1}{8}, -\frac{1}{2}\right) \rightarrow \overset{\sigma}{N} = -2 \rightarrow M_{CH} = 2$$

ⓒ $-1 < 8 \cdot K \rightarrow K > -\frac{1}{8} \rightarrow \overset{\sigma}{N} = 0 \rightarrow M_{CH} = 0$



Trovo conferma dei risultati ottenuti.

Il sistema controllato è asintoticamente stabile per $K > -\frac{1}{8}$.

