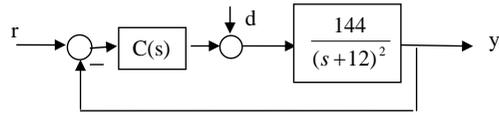


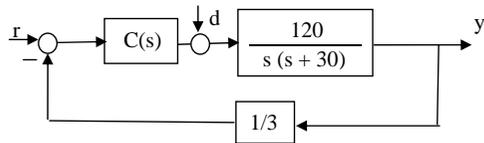
1) Si consideri il sistema in retroazione in figura,



e si progetti il controllore $C(s)$ in maniera tale che

- a) $e_y(\infty) \leq 0.4$ per un riferimento $r(t) = 2 \cdot t \cdot 1(t)$
- b) il sistema presenti una banda $\omega_3 = 12$ rad/s
- c) Dopo il progetto, si valutino il margine di ampiezza e di fase del sistema

2) Per il sistema in controreazione in figura:



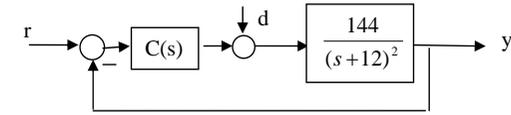
si progetti un controllore di tipo PI con la tecnica della sintesi in s in maniera che i poli a ciclo chiuso abbiano parte reale minore di -4 .

Dopo il progetto valutare l'errore a regime se

- $r(t) = 2 \cdot 1(t)$
- $r(t) = 2 \cdot t \cdot 1(t)$
- $d(t) = 4 \cdot t \cdot 1(t)$

Questa traccia va necessariamente allegata al compito consegnato.
 Risultati pubblicati sul sito www.automatica.unisa.it. Orali: lunedì 21/6, h 9.00, stanza 260

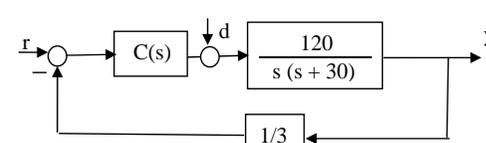
1) Si consideri il sistema in retroazione in figura,



e si progetti il controllore $C(s)$ in maniera tale che

- a) $e_y(\infty) \leq 0.4$ per un riferimento $r(t) = 2 \cdot t \cdot 1(t)$
- b) il sistema presenti una banda $\omega_3 = 12$ rad/s
- c) Dopo il progetto, si valutino il margine di ampiezza e di fase del sistema

2) Per il sistema in controreazione in figura:



si progetti un controllore di tipo PI con la tecnica della sintesi in s in maniera che i poli a ciclo chiuso abbiano parte reale minore di -4 .

Dopo il progetto valutare l'errore a regime se

- $r(t) = 2 \cdot 1(t)$
- $r(t) = 2 \cdot t \cdot 1(t)$
- $d(t) = 4 \cdot t \cdot 1(t)$

Questa traccia va necessariamente allegata al compito consegnato.
 Risultati pubblicati sul sito www.automatica.unisa.it. Orali: lunedì 21/6, h 9.00, stanza 260