

PROVA SCRITTA DI SISTEMI DINAMICI  
A.A. 2020/2021

22 gennaio 2021

**Nome e Cognome:**

**gruppo:** Gruppo A

**esercizio:** Esercizio 1

**Note:** Scrivere le risposte su un singolo foglio bianco usando penna nera. Non scrivere con inchiostro blu o a matita. Non consegnare fogli aggiuntivi. La chiarezza e precisione nelle risposte sarà oggetto di valutazione.

Dichiaro che le risposte a questo esercizio sono frutto del mio e solo del mio lavoro e che non mi sono consultato con altri.

Domanda 1.1

Si consideri il seguente sistema dinamico **nonlineare a tempo discreto**

$$x_1(k+1) = -\frac{1}{2}x_1(k) + x_1^2(k) + x_2^2(k)$$

$$x_2(k+1) = \frac{1}{3}x_2(k) + 2(x_1^2(k) + x_2^2(k))$$

$$y(k) = 3x_1(k) - 2x_2(k)$$

Si analizzi (con un metodo a scelta) la stabilità dello stato di equilibrio

$$[\bar{x}_1, \bar{x}_2]^T = [0, 0]^T$$

Linearizza nell' intorno dell' equilibrio

$$A_{1,1} = \left. \frac{\partial f_1}{\partial x_1} \right|_{\bar{x}_1, \bar{x}_2} = -\frac{1}{2} + 2\bar{x}_1 = -\frac{1}{2}$$

$$A_{1,2} = \left. \frac{\partial f_1}{\partial x_2} \right|_{\bar{x}_1, \bar{x}_2} = 2\bar{x}_2 = 0$$

$$A_{2,1} = \left. \frac{\partial f_2}{\partial x_1} \right|_{\bar{x}_1, \bar{x}_2} = 4\bar{x}_1 = 0$$

$$A_{2,2} = \left. \frac{\partial f_2}{\partial x_2} \right|_{\bar{x}_1, \bar{x}_2} = \frac{1}{3} + 4\bar{x}_2 = \frac{1}{3}$$

$$A = \begin{bmatrix} -\frac{1}{2} & 0 \\ 0 & \frac{1}{3} \end{bmatrix}$$

Le autovalori con modulo  $< 1$

Lo stato di eq è asintoticamente stabile!

Domanda 1.2

Si consideri il seguente sistema dinamico lineare **a tempo continuo**:

$$\begin{aligned}\dot{x}(t) &= -100x(t) + 12u(t) \\ y(t) &= 20x(t) + 2u(t)\end{aligned}$$

Lo si vuole discretizzare per campionamento (con la *tecnica di campionamento e tenuta*), utilizzando il periodo di campionamento

$$T_s = \frac{1}{100} \text{ s}$$

Determinare le matrici  $A_d$ ,  $B_d$ ,  $C_d$  e  $D_d$  della descrizione a segnali campionati del sistema.

$$A_c = -100 \quad B_c = +12 \quad C_c = 20 \quad D_c = 2$$

$$C_d \equiv C_c \quad D_d \equiv D_c$$

$$A_d = e^{A_c T_s}$$

$$B_d = \int_0^{T_s} e^{A_c \tau} B_c d\tau$$

$$= A_c^{-1} \left[ e^{A_c T_s} - I \right] \cdot B_c$$

Sostituendo

$$A_d = e^{-100 T_s} = e^{-1} = \frac{1}{e} //$$

$$B_d = (-100)^{-1} \left[ \frac{1}{e} - 1 \right] \cdot 12 =$$

$$= -\frac{1}{100} \cdot 12 \cdot \frac{1-e}{e} = \frac{3}{25} \cdot \frac{e-1}{e} //$$