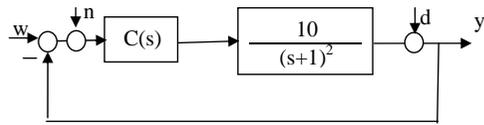


Si consideri il sistema in controeazione in figura:



- 1) Si progetti il controllore $C(s)$ con la tecnica della sintesi in omega in maniera tale che:
 - a. $e_y(\infty) = 0$ per $w(t) = 1(t)$
 - b. $e_y(\infty) = 0$ per $d(t) = 1(t)$
 - c. Margine di fase maggiore di 30°

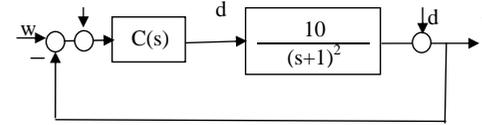
- 2) Si progetti il controllore $C(s)$ con la tecnica del luogo delle radici in maniera tale che
 - a. $e_y(\infty) \leq 0.1$ per $w(t) = t \cdot 1(t)$
 - b. $e_y(\infty) = 0$ per $d(t) = 1(t)$

- 3) Si progetti il controllore $C(s)$ con la tecnica della sintesi in omega in maniera tale che
 - a. $e_y(\infty) = 0$ per $w(t) = 1(t)$
 - b. $e_y(\infty) = 0$ per $d(t) = 1(t)$
 - c. Margine di fase maggiore di 20°
 - d. $\omega_c = 2$ rad/s

Questa traccia va necessariamente allegata al compito consegnato.

Risultati sul sito WEB appena pronti. Orali: lunedì 19 giugno, ore 10, aula 23

Si consideri il sistema in controeazione in figura:



- 1) Si progetti il controllore $C(s)$ con la tecnica della sintesi in omega in maniera tale che:
 - a. $e_y(\infty) = 0$ per $w(t) = 1(t)$
 - b. $e_y(\infty) = 0$ per $d(t) = 1(t)$
 - c. Margine di fase maggiore di 30°

- 2) Si progetti il controllore $C(s)$ con la tecnica del luogo delle radici in maniera tale che
 - a. $e_y(\infty) \leq 0.1$ per $w(t) = t \cdot 1(t)$
 - b. $e_y(\infty) = 0$ per $d(t) = 1(t)$

- 3) Si progetti il controllore $C(s)$ con la tecnica della sintesi in omega in maniera tale che
 - a. $e_y(\infty) = 0$ per $w(t) = 1(t)$
 - b. $e_y(\infty) = 0$ per $d(t) = 1(t)$
 - c. Margine di fase maggiore di 20°
 - d. $\omega_c = 2$ rad/s

Questa traccia va necessariamente allegata al compito consegnato.

Risultati sul sito WEB appena pronti. Orali: lunedì 19 giugno, ore 10, aula 23