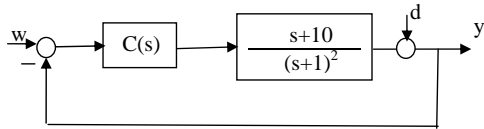


1) Per il sistema in controeazione in figura:



si progetti il controllore C(s) con la tecnica della sintesi in omega in maniera tale che:

- a.  $e_y(\infty) \leq 0.1$  per  $w(t) = 10 \cdot t \cdot 1(t)$
- b.  $\phi_m \geq 30^\circ$
- c.  $\omega_c = 20$  rad/s

2) Per lo stesso sistema in 1) ripetere il progetto utilizzando la tecnica del luogo delle radici con le specifiche:

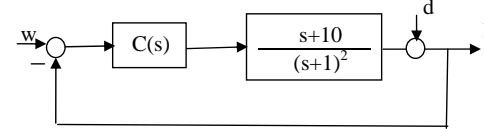
- a.  $e_y(\infty) = 0$  per  $d(t) = 1(t)$
- b. Il controllore deve essere un regolatore I (sola azione integrale)

*Questa traccia va necessariamente allegata al compito consegnato.*

*Risultati, appena disponibili, su sito WEB docente: [wpage.unina.it/chiacchi/](http://wpage.unina.it/chiacchi/)*

*Orali e registrazioni: lun 25/9 ore 10 aula 22*

1) Per il sistema in controeazione in figura:



si progetti il controllore C(s) con la tecnica della sintesi in omega in maniera tale che:

- a.  $e_y(\infty) \leq 0.1$  per  $w(t) = 10 \cdot t \cdot 1(t)$
- b.  $\phi_m \geq 30^\circ$
- c.  $\omega_c = 20$  rad/s

2) Per lo stesso sistema in 1) ripetere il progetto utilizzando la tecnica del luogo delle radici con le specifiche:

- a.  $e_y(\infty) = 0$  per  $d(t) = 1(t)$
- b. Il controllore deve essere un regolatore I (sola azione integrale)

*Questa traccia va necessariamente allegata al compito consegnato.*

*Risultati, appena disponibili, su sito WEB docente: [wpage.unina.it/chiacchi/](http://wpage.unina.it/chiacchi/)*

*Orali e registrazioni: lun 25/9 ore 10 aula 22*