

## Funzione di trasferimento

$$G_{ol} = K_c (s-1)/(s+3)^2(s+1)$$

M = numero degli zeri

N = numero dei poli

$$M := 1$$

$$N := 3$$

$$m := 1..M$$

$$n := 1..N$$

Quesito a)

Zeri

$$z_m := 1$$

Poli

$$p_n :=$$

-1
-3
-3

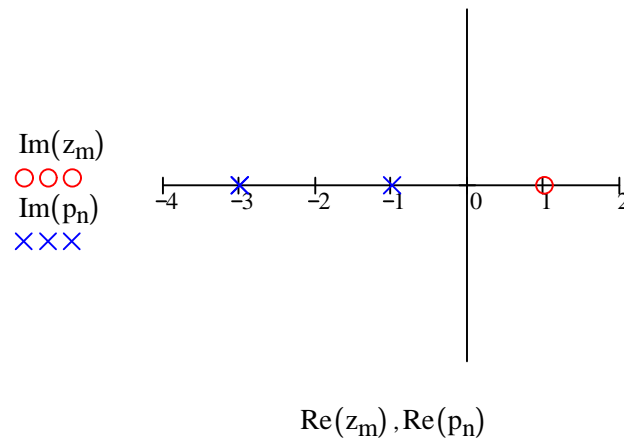
Il numero delle traiettorie è pari al numero dei poli, cioè 3.

Le traiettorie partono dai poli e terminano negli zeri.

Il polo -3 ha molteplicità di ordine 2: da esso partiranno due traiettorie.

Quesito b)

L'asse reale fa parte del *root locus* se, preso un punto generico, la somma del numero di poli e di zeri che si trovano a destra di tale punto è dispari. Il tratto dell'asse a sinistra di tale punto fa parte della traiettoria finchè non incontriamo un altro polo o zero sull'asse reale. Se vi sono poli o zeri di molteplicità q, essi devono essere conteggiati q volte.



Vi è una porzione di root locus sull'asse reale tra -1 e 1.

### Quesito c)

Ci sono  $(n-m)$  traiettorie tali che, al crescere di  $K_c$ , tendono a valori infiniti.  
Gli asintoti sono  $n-m$  rette che si diramano dal centro di gravità.  
Essendo  $(n-m)=2$ , vi sono due asintoti.

### Calcolo del centro di gravità

$$\gamma := \frac{\left( \sum_{j=1}^N p_j \right) - \left( \sum_{i=1}^M z_i \right)}{N - M} \quad \gamma = -4$$

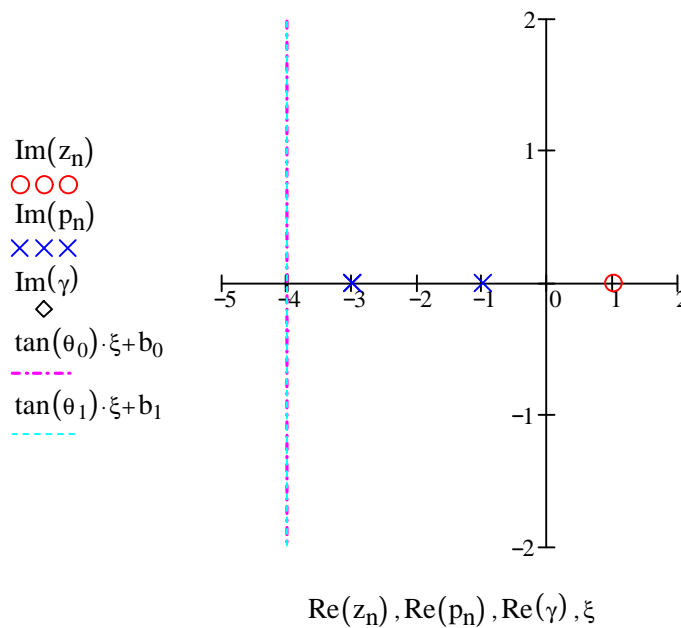
### Calcolo degli angoli

Gli asintoti si dipartono dal centro di gravità formando un angolo con l'asse reale

$$l := 0.. N - M - 1$$

$$\theta_l := \pi \cdot \frac{(2 \cdot l + 1)}{N - M} \quad b_l := -\gamma \cdot \tan(\theta_l)$$

$$\theta_l = \begin{matrix} 90 \\ 270 \end{matrix} \text{ deg}$$



### Quesito d)

Le  $q$  traiettorie che partono da un polo di molteplicità  $q$  formano con l'asse reale angoli detti di partenza.

Le  $v$  traiettorie che arrivano ad uno stesso zero di molteplicità  $v$  formano angoli detti di arrivo.

Nel caso in esame esiste solo il polo -3 di molteplicità due.


### Calcolo degli angoli di partenza

Polo -3: molteplicità 2

$$q := 2 \quad \kappa := 0.. q - 1$$

$$\Theta_{\kappa} := \frac{(2 \cdot \kappa + 1) \cdot \pi + \left( \sum_{i=1}^M \arg(p_2 - z_i) \right) - \left( \sum_{j=1}^N \arg(\text{signum}(p_2 - p_j)) \right)}{q}$$

$$\Theta_{\kappa} = \begin{array}{|c|} \hline 90 \\ \hline 270 \\ \hline \end{array} \text{ deg}$$

 Viene usata la funzione "signum" di MathCad per consentire il calcolo degli angoli nella Sommatoria anche quando il numero complesso è 0

### Quesito e)

Il Breakaway point è il punto in cui due traiettorie, emergendo da due poli adiacenti (o muovendosi verso due zeri adiacenti) sull'asse reale, si intersecano e poi lasciano (o entrano) l'asse, con angoli di  $\pm \pi/2$ .

Nel caso in esame non ci sono due traiettorie sull'asse reale che possono intersecarsi e quindi non esiste un punto di *breakaway*.

## Calcolo del breakaway point

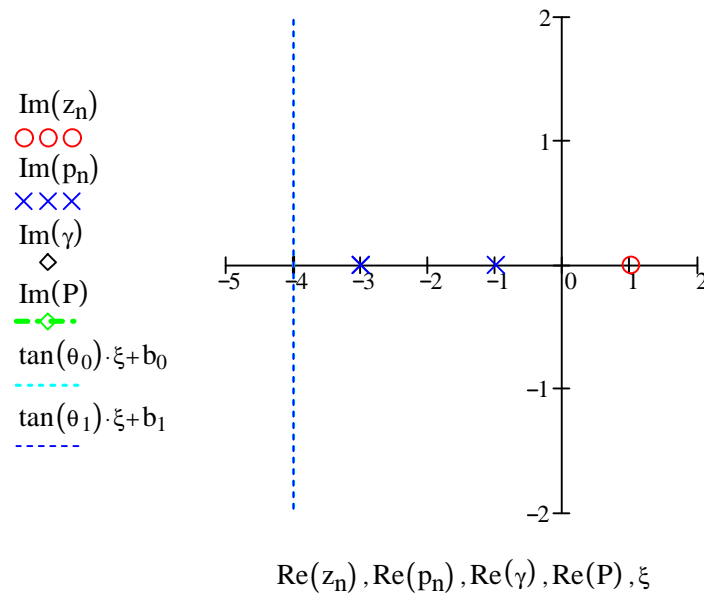
 $x := 4$ 

Given

$$\sum_{i=1}^M \frac{1}{x - z_i} = \sum_{j=1}^N \frac{1}{x - p_j}$$

 $P := \text{Find}(x)$ 
 $P = 2.562$ 

NB: la procedura di calcolo di MathCad effettivamente sembra calcolare un punto di *breakaway* ( $P = 5.562$ ), ma esso si trova in un tratto dell'asse reale che non fa parte del root locus e quindi inaccettabile:  
il *breakaway* non esiste!



## Quesito g)

Il sistema presenta una traiettoria che attraversa l'asse reale. I valori di  $K_c$  corrispondenti alla porzione di traiettoria a destra dell'asse immaginario rendono il sistema instabile.

## Quesito h)

Per il calcolo del valore di  $K_c$  limite basta osservare che la traiettoria interseca l'asse reale nell'origine. Tale valore può essere determinato quindi applicando il criterio dell'ampiezza nel punto  $s=0$ .

## Calcolo del guadagno limite

$$k := 1 \quad s := 0$$

Given

$$\frac{k \cdot \prod_{i=1}^M |s - z_i|}{\prod_{j=1}^N |s - p_j|} = 1$$

$$K_c := \text{Find}(k)$$

$$K_c = 9$$

Al di sopra di questo valore il sistema è instabile BIBO