

## Funzione di trasferimento

$$G_{ol} = K(s-2)/(s^2+6s+10)$$

Si vogliono determinare le radici dell'equazione caratteristica del sistema a ciclo chiuso al variare del guadagno K

$$1+G_{ol}=0$$

M numero degli zeri e N numero dei poli

$$M := 1 \quad N := 2$$

$$m := 1..M \quad n := 1..N$$

Assegnazione dei coefficienti dei polinomi

$$\text{den} := \begin{pmatrix} 10 \\ 6 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\text{polyroots}(\text{den}) = \begin{pmatrix} -3-i \\ -3+i \end{pmatrix}$$

**Zeri**

$$z_1 := 2$$

**Poli**

$$p_1 := -3 - i$$

$$p_2 := -3 + i$$

**Regola 1)** il numero delle traiettorie è pari al numero dei poli, cioè 2

$$z_m =$$

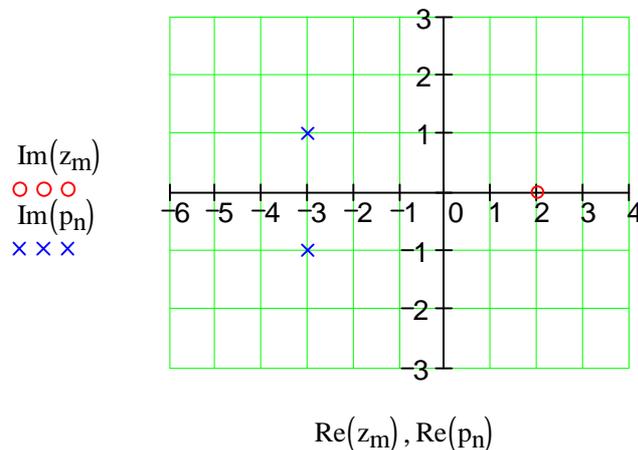
2
---

$$p_n =$$

-3-i
-3+i

**Regola 2)** le traiettorie partono dai poli e terminano negli zeri. Non ci sono molteplicità nè per i poli nè per gli zeri.

**Regola 3)** 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 2 e  $-\infty$ .

**Regola 4)** Ci sono  $(n-m)$  traiettorie che, al crescere di K, tendono a valori infiniti asintoticamente. Gli asintoti sono  $(n-m)$  e si dipartono dal centro di gravità. Essendo  $n-m=1$ , vi è un solo asintoto.

### Calcolo del centro di gravità

$$\gamma := \frac{\left( \sum_{j=1}^N p_j \right) - \left( \sum_{i=1}^M z_i \right)}{N - M} \qquad \gamma = -8$$

### Calcolo dell'angolo

L'asintoto si diparte dal centro di gravità formando un angolo con l'asse reale

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

$$\theta_l := \pi \cdot \frac{(2 \cdot l + 1)}{N - M} \qquad \theta_l = \boxed{180} \text{ deg}$$

L'asintoto è parallelo all'asse reale

**Regola 5)** 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  $\pm \pi/2$ .

### Calcolo del breakaway point

Valore di 1° tentativo:  $x := -3$

Given

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

P := Find(x)

P = -3.099

**Regola 6)** Le traiettorie che partono da un polo di molteplicità q sono sfalsate da angoli detti di partenza. Le traiettorie che arrivano ad uno stesso zero di molteplicità v sono sfalsate da angoli detti di arrivo.

In questo caso non ci sono molteplicità.

### Calcolo degli angoli di partenza

**POLO** a molteplicità  $q := 1$   $p_1 = -3 - i$

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

$$\Theta_{\kappa} := \frac{(2 \cdot \kappa + 1) \cdot \pi + \left( \sum_{i=1}^M \arg(p_1 - z_i) \right) - \left( \sum_{j=1}^N \arg(\text{signum}(p_1 - p_j)) \right)}{q}$$

$$\Theta_{\kappa} = \boxed{101.31} \text{ deg} \quad \theta_1 := \Theta_0$$

**POLO** a molteplicità  $q := 1$   $p_2 = -3 + i$

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

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

$$\Theta_{\kappa} = \boxed{258.69} \text{ deg} \quad \theta_2 := \Theta_0$$

Controprova  $\theta_1 + \theta_2 = 360 \text{ deg}$

## Calcolo degli angoli di arrivo

**ZERO** a molteplicità  $v := 1$   $z_1 = 2$ 

$$\kappa := 0..v - 1$$

$$\Theta_{\kappa} := \frac{(2 \cdot \kappa + 1) \cdot \pi + \left( \sum_{j=1}^N \arg(z_1 - p_j) \right) - \left( \sum_{i=1}^M \arg(\text{signum}(z_1 - z_i)) \right)}{v}$$

$$\Theta_{\kappa} = \boxed{180} \text{ deg}$$

Non ci sono nè zeri nè poli di molteplicità maggiore di uno e quindi non ci sono più traiettorie che arrivano nello stesso zero o che partono dallo stesso polo.

**Applicazione del criterio dell'ampiezza e Calcolo del guadagno** $s := 0$ Valore di 1° tentativo:  $k := 1$ 

Given

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

 $k := \text{Find}(k)$  $k = 5$ Il sistema è instabile per valori di  $K > 5$  $n := 2$  $K_{\text{cmax}} := 100$  $R := 10000$ 

$$\omega \equiv 0 \quad \alpha \equiv 0 \quad j \equiv 0..2 \quad \omega \equiv \frac{\pi}{180} \cdot \infty \equiv 10^4$$

 $\text{RLre}(A) \equiv \text{Re}(\text{polyroots}(A)) \quad \text{RLim}(A) \equiv \text{Im}(\text{polyroots}(A))$ 

$$K := 0, \frac{K_{\text{cmax}}}{R} .. K_{\text{cmax}} \quad i := 0..n-1$$

$$a(K) \equiv \begin{pmatrix} 10 - 2K \\ 6 + K \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{Re}_{\min} \equiv -4$$

$$\text{Re}_{\max} \equiv 3$$

$$\text{Im}_{\max} \equiv 1.5$$

$$\text{V}_{\min} \equiv \text{Re}_{\min} - \text{Im}_{\max} \cdot \sqrt{-1}$$

$$\text{V}_{\max} \equiv \text{Re}_{\max} + \text{Im}_{\max} \cdot \sqrt{-1}$$

