

STABILITÀ DI SISTEMI CON RITARDO DI TEMPO

```
s=tf('s'); T = [0:1:3]; L=exp(-T*s)/s
L0=1/s; L1=exp(-s)/s; L2=exp(-2*s)/s; L3=exp(-3*s)/s;
bode(L0,L1,L2,L3)
grid
figure
nyquist(L0,L1,L2,L3)
```



