

Trasformate di Laplace

Importanza dei modelli dinamici



Risolvere equazioni differenziali (lineari a coefficienti costanti)

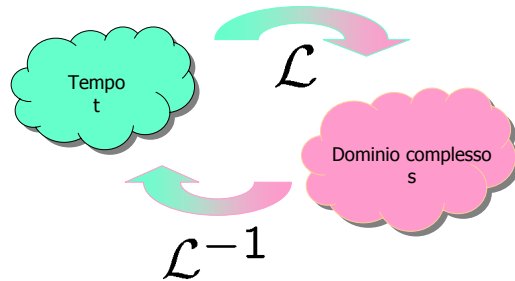


Metodi per risolverle ???

Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

La trasformata di Laplace e' un
OPERATORE funzionale



Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

Definizione :

si considerano sempre funzioni non nulle solo per $t \geq 0$

$$\mathcal{L}[f(t)] = \int_0^{+\infty} f(t)e^{-st} dt$$

$$s = \sigma + j\omega$$

Funzioni del
tempo



Funzioni
complesse

Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

Perche' queste trasformate sono utili?



1. Hanno molte proprieta' che aiutano
a risolvere le equazioni differenziali

2. Le trasformate si calcolano
facilmente con delle trasformate
"notevoli"

Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

Proprieta'

1. Linearita' :

$$\mathcal{L}[c_1 f_1(t) + c_2 f_2(t)] = c_1 \mathcal{L}[f_1(t)] + c_2 \mathcal{L}[f_2(t)]$$

2. Trasformata dell'integrale: $f(t) \rightarrow g(t) = \int_0^t f(\tau) d\tau$

$$\mathcal{L}[g(t)] = \frac{1}{s} \mathcal{L}[f(t)] = \frac{1}{s} F(s)$$

Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

Proprieta'

3. Trasformata della derivata: $f(t), f'(t)$

$$\mathcal{L}[f'(t)] = s F(s) - f(0)$$



Derivate di ordine "n"

$$\mathcal{L}[f^n(t)] = s^n F(s) - \sum_{k=0}^{n-1} s^{n-k-1} f^k(0)$$

Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

Proprieta'

TdL 7

4. Traslazione in frequenza: se $k \in \mathbb{C}$

$$\mathcal{L}[e^{kt} f(t)] = F(s - k)$$

5. Traslazione nel tempo:

$$\mathcal{L}[f(t - t_0)] = e^{-st_0} F(s)$$

Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

Proprieta'

TdL 8

6. Cambiamento di scala nei tempi

$$\mathcal{L}[f(at)] = \frac{1}{a} F\left(\frac{s}{a}\right), a \in \mathbb{R}^+$$

7. Moltiplicazione per t^n :

$$\mathcal{L}[t^n f(t)] = (-1)^n \frac{d^n}{ds^n} F(s)$$

Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

Proprieta'

TdL 9

Def: integrale di convoluzione – f, g non nulle per $t \geq 0$

$$h(t) = f(t) * g(t) = \int_0^t f(\tau) g(t - \tau) d\tau$$

8. Si dimostra che:

$$\mathcal{L}[f(t) * g(t)] = F(s) \cdot G(s)$$

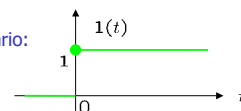
Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

Trasformate notevoli

TdL 10

1. Trasformata del gradino unitario:



$$\begin{aligned} \mathcal{L}[1(t)] &= \int_0^{+\infty} 1(t) e^{-st} dt \\ &= -\frac{1}{s} [e^{-st}]_0^{+\infty} = \frac{1}{s} \end{aligned}$$

Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

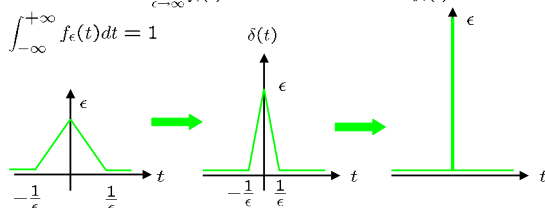
Definizione: la $\delta(t)$ di Dirac

TdL 11

$$\delta(t) = \begin{cases} +\infty & t = 0 \\ 0 & t \neq 0 \end{cases} \quad \int_{-\infty}^{+\infty} \delta(t) dt = 1$$

Si puo' vedere come il $\lim_{\epsilon \rightarrow 0} f_{\epsilon}(t)$ di una successione di funzioni $f_{\epsilon}(t)$ tali che:

$$\int_{-\infty}^{+\infty} f_{\epsilon}(t) dt = 1$$



Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

Trasformate notevoli

TdL 12

2. Trasformata della $\delta(t)$ di Dirac

$$\mathcal{L}[\delta(t)] = \int_0^{+\infty} \delta(t) e^{-st} dt = 1$$

la funzione $\delta(t)$ di Dirac si puo' vedere come la derivata del gradino...

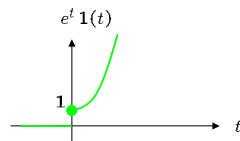
$$\delta(t) = \frac{d}{dt} [1(t)] \rightarrow \mathcal{L}[\delta(t)] = s \frac{1}{s} = 1$$

Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

Trasformate notevoli

3. Trasformata dell'esponenziale $e^{kt} 1(t)$:



$$\mathcal{L}[e^{kt} 1(t)] = \int_0^{+\infty} e^{kt} e^{-st} dt$$

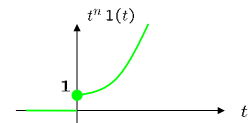
$$\int_0^{+\infty} e^{(k-s)t} dt = \frac{1}{k-s} [e^{(k-s)t}]_0^{+\infty} = \frac{1}{s-k}$$

Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

Trasformate notevoli

4. Trasformata di $t^n 1(t)$:



$$\mathcal{L}[t^n 1(t)] = (-1)^n \left\{ (-1)^n \frac{n!}{s^{n+1}} \right\} = \frac{n!}{s^{n+1}}$$

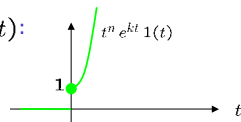
...basta applicare la proprietà di moltiplicazione per t^n ...

Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

Trasformate notevoli

5. Trasformata di $t^n e^{kt} 1(t)$:



$$\mathcal{L}[t^n e^{kt} 1(t)] = \frac{n!}{(s-k)^{n+1}}$$

...basta ricordare le proprietà di moltiplicazione per t^n e di traslazione in frequenza...

Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

Trasformate notevoli

Trasformata di $\sin(\omega t)$ e di $\cos(\omega t)$

...ricordiamo le formule di Eulero...

$$e^{j\phi} = \cos \phi + j \sin \phi$$

$$e^{-j\phi} = \cos \phi - j \sin \phi$$

Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

Trasformate notevoli

6. Trasformata di $\sin(\omega t) 1(t)$:

$$\begin{aligned} \mathcal{L} \left[\frac{e^{j\omega t} - e^{-j\omega t}}{2j} \cdot 1(t) \right] &= \frac{1}{2j} \left\{ \frac{1}{s-j\omega} - \frac{1}{s+j\omega} \right\} \\ &= \frac{1}{2j} \frac{2j\omega}{s^2 + \omega^2} = \frac{\omega}{s^2 + \omega^2} \end{aligned}$$

Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

Trasformate notevoli

7. Trasformata di $\cos(\omega t) 1(t)$:

$$\begin{aligned} \mathcal{L} \left[\frac{e^{j\omega t} + e^{-j\omega t}}{2} \cdot 1(t) \right] &= \frac{1}{2} \left\{ \frac{1}{s-j\omega} + \frac{1}{s+j\omega} \right\} \\ &= \frac{1}{2} \frac{2s}{s^2 + \omega^2} = \frac{s}{s^2 + \omega^2} \end{aligned}$$

Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

Applicazione:

Vogliamo risolvere l'equazione:

$$\frac{d^2 y}{dt^2} + 3 \frac{dy}{dt} + 2y(t) = (1 + 3t)u(t)$$

Con condizioni iniziali:

$$y(0) = 1 \quad \left. \frac{dy}{dt} \right|_{t=0} = 0$$

Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

Se $u(t)$ e' un gradino unitario ed applichiamo le proprieta' viste:

$$\{s^2 Y(s) - s y(0) - \dot{y}(0)\} + \{3[s Y(s) - y(0)]\} + \dots$$

$$\dots + 2 Y(s) = \frac{1}{s} + \frac{3}{s^2}$$

$$\{s^2 Y(s) - s\} + \{3[s Y(s) - 1]\} + 2Y(s) = \frac{1}{s} + \frac{3}{s^2}$$

$$(s^2 + 3s + 2)Y(s) - s - 3 = \frac{1}{s} + \frac{3}{s^2}$$

Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

Si e' ottenuta un'equazione algebrica da cui esplicitare $Y(s)$:

$$Y(s) = \frac{s+3}{s^2+3s+2} + \frac{1}{s^2+3s+2} \left(\frac{1}{s} + \frac{3}{s^2} \right)$$

Da questa equazione si puo' tornare nel dominio del tempo,

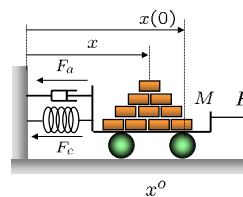
ANTITRASFORMANDO

Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

Applicazione:

sistema massa-molla (parte1, 32)



$$M\ddot{x} + h\dot{x} + kx = F$$

$$x(0) = r_0 \quad \dot{x}(0) = v_0$$



$$M\{s^2 X(s) - sx(0) - \dot{x}(0)\} + \dots$$

$$\dots + h\{sX(s) - x(0)\} + kX(s) = F(s)$$

Prof. Thomas Parisini

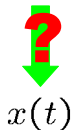
Fondamenti di Automatica

$$X(s)\{Ms^2 + hs + k\} - \{Ms r_0 + h r_0 + M v_0\} = F(s)$$

$$X(s) = \frac{M s r_0 + h r_0 + M v_0}{M s^2 + h s + k} + \frac{F(s)}{M s^2 + h s + k}$$

"Risposta" libera

dipende dalle condizioni
iniziali



"Risposta" forzata

dipende dall'ingresso

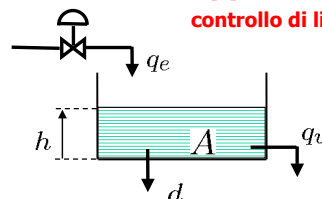
$x(t)$

Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

Applicazione:

controllo di livello (parte 2, 1)



Ipotesi:

- serbatoio infinito
- no disturbo
- controllore proporzionale

$$\begin{cases} \dot{h} = -\frac{1}{A}(k + \mu)h + \frac{\mu}{A}h^0 \\ h(0) = 0 \end{cases}$$

Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

controllo di livello

Trasformiamo con Laplace, con C.I. nulle (h_0 e' il RIFERIMENTO !):

$$sH(s) = -\frac{1}{A}(k + \mu)H(s) + \frac{\mu}{A}h^0$$



$$H(s) = \frac{\mu h^0}{As + (k + \mu)} \quad \text{?} \rightarrow h(t)$$

Antitrasformate

A partire da $F(s)$ si risale - sotto opportune ipotesi - ad $f(t)$ calcolando :

$$f(t) = \frac{1}{2\pi j} \int_{\bar{\sigma}-j\infty}^{\bar{\sigma}+j\infty} F(s) e^{st} ds$$

Che vale per $f(t)$ CAUSALE, cioè non nulla solo per $t \geq 0$

$\bar{\sigma}$ e' detta ascissa di convergenza...non ci interessa

Antitrasformate

Ci interessa antitrasformare funzioni razionali fratte



$$F(s) = \frac{N(s)}{D(s)}$$

$$\deg(D) = n, \deg(N) = m$$

$$n > m$$

Non applicheremo mai la definizione di antitrasformata!



Antitrasformate

Deve essere $n > m$



Se $F(s)$ e' causale, questa condizione e' sempre verificata.



Altrimenti la teoria delle trasformate ricorre alle funzioni generalizzate...che non vedremo

Espansione in fratti semplici

$$F(s) = \frac{N(s)}{D(s)} = K \frac{(s - z_1)^{m_1} (s - z_2)^{m_2} \dots (s - z_r)^{m_r}}{(s - p_1)^{n_1} (s - p_2)^{n_2} \dots (s - p_q)^{n_q}}$$

$$m_1 + m_2 + \dots + m_r = m \quad n_1 + n_2 + \dots + n_q = n$$

• avremo r zeri: $z_1, z_2, \dots, z_r \in \mathcal{C}$

di molteplicita' $m_j \quad j = 1, \dots, r$

• avremo q poli: $p_1, p_2, \dots, p_q \in \mathcal{C}$

di molteplicita' $n_i \quad i = 1, \dots, q$

Espansione in fratti semplici

Vogliamo scrivere $F(s)$ come:

$$F(s) = \frac{C_{1,1}}{(s - p_1)} + \dots + \frac{C_{1,n_1}}{(s - p_1)^{n_1}} + \dots$$

$$\dots + \frac{C_{2,1}}{(s - p_2)} + \dots + \frac{C_{2,n_2}}{(s - p_2)^{n_2}} + \dots$$

$$\dots + \frac{C_{q,1}}{(s - p_q)} + \dots + \frac{C_{q,n_q}}{(s - p_q)^{n_q}}$$

Espansione in fratti semplici

Per la proprietà di linearità la sua antitrasformata si potrà calcolare così:

$$\mathcal{L}^{-1}[F(s)] = \sum_{i=1}^q \sum_{j=1}^{n_i} \mathcal{L}^{-1} \left[\frac{C_{i,j}}{(s-p_i)^j} \right]$$

Risulta facile antitrasformare il singolo termine di questa sommatoria.

Espansione in fratti semplici

Infatti si ha che:

$$\mathcal{L}^{-1} \left[\frac{C_{i,j}}{(s-p_i)^j} \right] = \frac{C_{i,j}}{(j-1)!} t^{(j-1)} e^{p_i t} 1(t)$$

Ancora per le proprietà di linearità, traslazione in frequenza e moltiplicazione per t^n .



$$\mathcal{L}^{-1}[F(s)] = \sum_{i=1}^q \sum_{j=1}^{n_i} \frac{C_{i,j}}{(j-1)!} t^{(j-1)} e^{p_i t} 1(t)$$

Espansione in fratti semplici



Se sappiamo calcolare i coefficienti $C_{i,j}$ abbiamo automaticamente la $f(t)$

- Metodo 1: basato sul principio di **identità** dei polinomi → va bene per poli a molteplicità unitaria
- Metodo 2: basato sul **calcolo dei residui** → va bene per poli multipli

Espansione in fratti semplici

Risolviamo l'esercizio (parte2, 23) lasciato in sospeso, con entrambi i metodi

a. "Risposta" libera $Y_l(s) = \frac{s+3}{s^2+3s+2}$

b. "Risposta" forzata $Y_f(s) = \frac{1}{s^2+3s+2} \left(\frac{1}{s} + \frac{3}{s^2} \right)$

Per analogia col caso massa-molla!

a. Metodo 1 - qui conviene perché ci sono poli a molteplicità unitaria

$$\begin{matrix} p_1 = -1 \\ p_2 = -2 \end{matrix} \Rightarrow Y_l(s) = \frac{C_1}{(s+1)} + \frac{C_2}{(s+2)}$$

Espansione in fratti semplici

$$Y_l = \frac{s(C_1 + C_2) + 2C_1 + C_2}{(s^2 + 3s + 2)} = \frac{s+3}{s^2 + 3s + 2}$$

$$\begin{cases} C_1 + C_2 = 1 \\ 2C_1 + C_2 = 3 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} C_1 = 2 \\ C_2 = -1 \end{cases}$$

$$Y_l(s) = \frac{2}{(s+1)} - \frac{1}{(s+2)}$$

$$\Rightarrow \mathcal{L}^{-1}[Y_l] \Rightarrow y_l(t) = 2e^{-t} - e^{-2t} \quad t \geq 0$$

Espansione in fratti semplici

b. Metodo 2

$$Y_f(s) = \frac{1}{s^2+3s+2} \left(\frac{1}{s} + \frac{3}{s^2} \right) \quad \begin{cases} p_1 = -1, n_1 = 1 \\ p_2 = -2, n_2 = 1 \\ p_3 = 0, n_3 = 2 \end{cases}$$



$$Y_f = \frac{C_{1,1}}{(s+1)} + \frac{C_{2,1}}{(s+2)} + \frac{C_{3,1}}{s^2} + \frac{C_{3,2}}{s}$$

Espansione in fratti semplici

Per calcolare i coefficienti $C_{i,j}$ si applica questa formula:

$$C_{i,j} = \frac{1}{(n_i - j)!} \lim_{s \rightarrow p_i} \left\{ \frac{d^{(n_i - j)}}{ds^{(n_i - j)}} F(s) (s - p_i)^{n_i} \right\}$$

Per poli di molteplicità unitaria:

$$C_i = \frac{N(p_i)}{D'(p_i)}$$

Detta formula di Heaviside

Derivata prima del denominatore!

Espansione in fratti semplici

Dunque finiamo l'esercizio:

$$C_{1,1} = \frac{(s+3)}{(s^2)(s+2)} \Big|_{s=-1} = 2 \rightarrow p_1$$

$$C_{2,1} = \frac{(s+3)}{(s^2)(s+1)} \Big|_{s=-2} = -\frac{1}{4} \rightarrow p_2$$

$$C_{3,1} = \frac{d}{ds} \frac{(s+3)}{(s+1)(s+2)} \Big|_{s=0} = -\frac{7}{4} \rightarrow p_3$$

$$C_{3,2} = \frac{(s+3)}{(s+1)(s+2)} \Big|_{s=0} = \frac{3}{2} \rightarrow p_3$$

Espansione in fratti semplici

Espressione finale di $Y_f(s)$:

$$Y_f = \frac{2}{(s+1)} - \frac{1}{4} \frac{1}{(s+2)} - \frac{7}{4s} + \frac{3}{2s^2}$$

Antitrasformando:

$$y_f(t) = \frac{3}{2}t - \frac{7}{4} + 2e^{-t} - \frac{1}{4}e^{-2t}$$

$t \geq 0$

Soluzione dell'equazione differenziale:

$$y(t) = y_l(t) + y_f(t)$$

Applicazione:

sistema massa-molla

$$\begin{cases} X(s) = \frac{sr_0 + hr_0 + v_0}{Ms^2 + hs + k} + \frac{F(s)}{Ms^2 + hs + k} \\ r_0 = 0, \quad v_0 = 0 \end{cases}$$

$$X(s) = \frac{F(s)}{Ms^2 + hs + k} \quad \text{Se } F(t) \text{ e' un gradino}$$

$$X(s) = \frac{1}{s} \frac{1}{Ms^2 + hs + k}$$

Espandendo in fratti semplici:

$$\Delta = h^2 - 4kM$$

$$X(s) = \frac{C_1}{s + \frac{h}{2M} + \frac{\sqrt{\Delta}}{2M}} + \frac{C_2}{s + \frac{h}{2M} - \frac{\sqrt{\Delta}}{2M}} + \frac{C_3}{s}$$

$$x(t) = C_1 e^{-\frac{h}{2M}t} e^{-\frac{\sqrt{\Delta}}{2M}t} + C_2 e^{-\frac{h}{2M}t} e^{+\frac{\sqrt{\Delta}}{2M}t} + C_3 \quad t \geq 0$$

Vedi lezione della scorsa settimana (parte 1,34) $\rightarrow x(t) = c_1 e^{\lambda_1 t} + c_2 e^{\lambda_2 t} + c_3$

Si e' gia' visto l'andamento della $x(t)$ a seconda che le radici siano reali o complesse.

\rightarrow segno di $\sqrt{\Delta}$!

Applicazione:

controllo di livello

$$H(s) = -\frac{\mu h^0(s)}{As + (k + \mu)} \quad h^0(t) = h^0 1(t) \quad h^0(s) = h^0 \frac{1}{s}$$

$$H(s) = -\left\{ \frac{C_1}{s + \frac{(k+\mu)}{A}} + \frac{C_2}{s} \right\}$$

$$h(t) = \frac{\mu h^0}{k + \mu} \left(1 - e^{-\frac{(k+\mu)}{A}t} \right)$$

$$t \geq 0$$

\rightarrow vedi (parte 2, 4)

Studio qualitativo delle soluzioni

$$\mathcal{L}^{-1}\left[\frac{C}{(s-p)^n}\right] \Rightarrow f(t) = \frac{C}{(n-1)!} t^{n-1} e^{pt} 1(t)$$

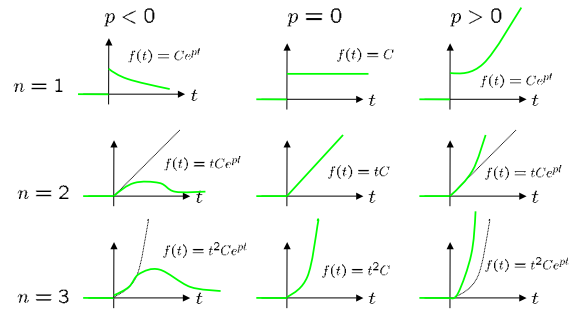
CASI :

$$\begin{cases} p \in \mathcal{R} & \begin{cases} p < 0 \\ p = 0 \\ p > 0 \end{cases} & n = 1, 2, 3 \\ p \in \mathcal{C} & \begin{cases} \operatorname{Re}\{p\} < 0 \\ \operatorname{Re}\{p\} = 0 \\ \operatorname{Re}\{p\} > 0 \end{cases} & n = 1, 2, 3 \end{cases}$$

Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

$$p \in \mathcal{R}$$



Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

Studio qualitativo delle soluzioni

Osservazioni:

- Per $p < 0$ l'andamento della funzione converge SEMPRE a zero
- Per $p = 0$ l'andamento e' divergente, con velocita' crescente con la molteplicita' del polo; e' limitata sse la molteplicita' del polo e' unitaria
- Per $p > 0$ l'andamento e' SEMPRE divergente

Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

$$p \in \mathcal{C}$$

se $p = \sigma + j\omega$ e' una radice del denominatore di $F(s)$, allora lo sara' anche il suo complesso e coniugato

$$p^* = \sigma - j\omega$$



Nella scomposizione troveremo come coefficienti legati a (p, p^*) i coefficienti (C, C^*) : dunque dovremo antitrasformare

$$f(t) = \mathcal{L}^{-1}\left[\frac{C}{(s-p)^n} + \frac{C^*}{(s-p^*)^n}\right] \rightarrow$$

Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

$$p \in \mathcal{C}$$

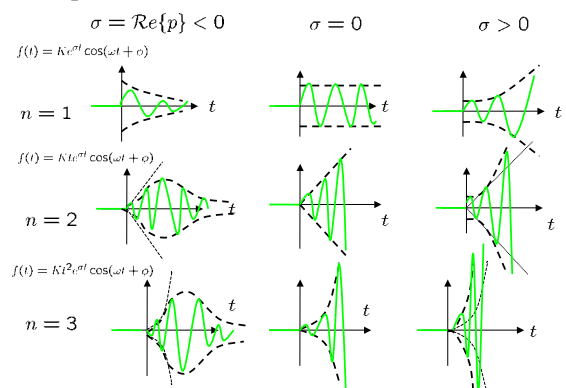
Sviluppando si ottiene:

$$\begin{aligned} f(t) &= \frac{1}{(n-1)!} t^{n-1} \{C e^{(\sigma+j\omega)t} + C^* e^{(\sigma-j\omega)t}\} 1(t) = \\ &= \frac{1}{(n-1)!} t^{n-1} e^{\sigma t} \{C e^{j\omega t} + C^* e^{-j\omega t}\} 1(t) \\ &= \frac{1}{(n-1)!} t^{n-1} e^{\sigma t} \{(C + C^*) \cos(\omega t) + (C - C^*) j \sin(\omega t)\} 1(t) \\ &= \frac{2}{(n-1)!} t^{n-1} e^{\sigma t} \{\operatorname{Re}(C) \cos(\omega t) - \operatorname{Im}(C) \sin(\omega t)\} 1(t) \\ &= K t^{n-1} e^{\sigma t} \cos(\omega t + \phi) 1(t) \quad K = 2 \frac{|C|}{(n-1)!}, \quad \phi = \arctan \frac{\operatorname{Im}(C)}{\operatorname{Re}(C)} \end{aligned}$$

Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

$$p \in \mathcal{C}$$



Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

Studio qualitativo delle soluzioni

Osservazioni:

- Per $\operatorname{Re}\{p\} < 0$ l'andamento della funzione converge SEMPRE a zero
- Per $\operatorname{Re}\{p\} = 0$ la funzione e' limitata sse la molteplicita' di p e' unitaria
- Per $\operatorname{Re}\{p\} > 0$ l'andamento e' SEMPRE divergente

Proprieta'

Vediamo ancora due proprieta' molto importanti:

Teorema del valore iniziale

IPOTESI: $F(s)$ strettamente propria, cioe' $n > m$.

$$\lim_{t \rightarrow 0} f(t) = \lim_{s \rightarrow \infty} s F(s)$$

solo per chi e' curioso:

se $f(t)$ ha impulsi - $\delta(t)$ - nell'origine il teorema non vale... riflettere sul perche'!

Proprieta'

Teorema del valor finale

IPOTESI: Tutti poli sono nel semipiano sinistro, con al piu' un polo di molteplicita' unitaria nell'origine.

$$\lim_{t \rightarrow \infty} f(t) = \lim_{s \rightarrow 0} s F(s)$$

E' un teorema molto utile: si trova subito il valore regime della $f(t)$ senza fare troppi calcoli!

Teorema del valor finale: esempi

Applicazione corretta:

$$\lim_{t \rightarrow \infty} e^{-t} = s \lim_{s \rightarrow 0} F(s) = \lim_{s \rightarrow 0} s \frac{1}{s+1} = 0$$

C'e' un solo polo a parte reale negativa



Applicazione scorretta:

$$\lim_{t \rightarrow \infty} \sin(\omega t) \neq \lim_{s \rightarrow 0} s \frac{\omega}{s^2 + 1}$$



Ci sono due poli immaginari puri!



Esercizi

1. Antitrasformare la funzione :

$$F(s) = \frac{5s+3}{(s+1)(s+2)^2} \rightarrow \frac{C_{1,1}}{(s+1)} + \frac{C_{2,1}}{(s+2)} + \frac{C_{2,2}}{(s+2)^2}$$

$$C_{1,1} = \lim_{s \rightarrow -1} \left\{ \frac{5s+3}{(s+1)(s+2)^2} (s+1) \right\} = -2$$

$$C_{2,1} = \lim_{s \rightarrow -2} \frac{d}{ds} \left\{ \frac{5s+3}{(s+1)(s+2)^2} (s+2)^2 \right\} = 2$$

$$C_{2,2} = \lim_{s \rightarrow -2} \left\{ \frac{5s+3}{(s+1)(s+2)^2} (s+2)^2 \right\} = 7$$

Antitrasformiamo :

$$F(s) = \frac{-2}{(s+1)} + \frac{2}{(s+2)} + \frac{7}{(s+2)^2}$$

$$f(t) = -2e^{-t} + 2e^{-2t} + 7te^{-2t}$$



fine!

Tdl 55

2. Carica e scarica di un circuito RC parallelo:

Equazioni di stato

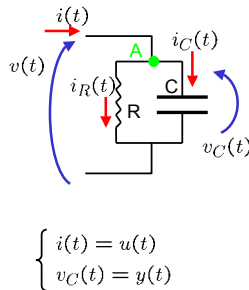
Per il secondo principio di Kirchhoff (al nodo A):

$$i(t) = i_R(t) + i_C(t)$$

$$i(t) = \frac{v_R(t)}{R} + C \frac{d}{dt} v_C(t)$$

$$v_R(t) = v_C(t) = v(t)$$

$$\frac{y(t)}{R} + C \frac{d}{dt} y(t) = u(t)$$



$$\begin{cases} i(t) = u(t) \\ v_C(t) = y(t) \end{cases}$$

Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

Tdl 56

a) Ingresso nullo, ma con condizioni iniziali diverse da zero : il circuito si scarica.

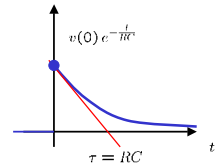
$$\frac{y(t)}{RC} + \frac{d}{dt} y(t) = 0$$

Applichiamo Laplace:

$$\frac{Y(s)}{RC} + sY(s) - y(0) = 0$$

$$Y(s) = y(0) \frac{RC}{sRC + 1} = y(0) \frac{1}{s + \frac{1}{RC}}$$

$$v(t) = v(0) e^{-\frac{t}{RC}}$$



Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

Tdl 57

b) Soluzione ad ingresso diverso da zero, ma condizioni iniziali nulle : il circuito si carica.

$$\frac{y(t)}{RC} + \frac{d}{dt} y(t) = \frac{u(t)}{C}$$

$$Y(s) = \frac{U(s)}{sRC + 1} \frac{RC}{C} = \frac{U(s)}{s + \frac{1}{RC}} \frac{1}{RC}$$

Se l'ingresso e' un gradino in corrente:

$$Y(s) = \left(\frac{1}{s + \frac{1}{RC}} \right) \frac{1}{sC}$$

Allora espandiamo in fratti semplici...



Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

Tdl 58

Se $R=10$, $C=1$ si ha $RC=10$ e dunque:

$$y(t) = \mathcal{L}^{-1} \left[\frac{1}{(s+10)} \frac{1}{s} \right] = \mathcal{L}^{-1} \left[\frac{A}{s+10} + \frac{B}{s} \right]$$

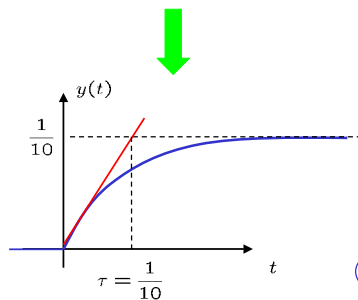
$$\begin{cases} A = \frac{1}{s(s+10)} (s+10) \Big|_{s=-10} = -\frac{1}{10} \\ B = \frac{1}{s(s+10)} (s) \Big|_{s=0} = \frac{1}{10} \end{cases}$$

Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

Tdl 59

$$y(t) = \left\{ -\frac{1}{10} e^{-10t} + \frac{1}{10} \right\} 1(t) = \frac{1}{10} (1 - e^{-10t}) 1(t)$$



fine!

Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

Tdl 60

3. Antitrasformare la funzione:

$$F(s) = \frac{7s^2 - 8s + 5}{s^3 + 2s^2 + 5s} = \frac{7s^2 - 8s + 5}{s(s^2 + 2s + 5)}$$

Innanzitutto troviamo i poli:

$$F(s) = \frac{7s^2 - 8s + 5}{s(s + (1-j2))(s + (1+j2))}$$

Poi espandiamo in fratti semplici:

$$F(s) = \frac{C_1}{s} + \frac{C_2}{(s + (1-j2))} + \frac{C_2^*}{(s + (1+j2))}$$

Prof. Thomas Parisini

Fondamenti di Automatica

Applichiamo la formula dei residui :

$$C_1 = \lim_{s \rightarrow 0} F(s) s = 1$$

$$C_2 = \lim_{s \rightarrow (-1+j2)} F(s) (s + (1-j2)) = 3 + j4$$

$$C_2^* = \lim_{s \rightarrow (-1-j2)} F(s) (s + (1+j2)) = 3 - j4$$



$$f(t) = 1(t) + (3 + j4)e^{-(1-j2)t} + (3 - j4)e^{-(1+j2)t}$$

Che non e' molto agevole perche' presenta coefficienti complessi...

Semplifichiamola sfruttando le formule di Eulero:

$$f(t) = 1(t) + 10e^{-t}(\cos(2t + \phi)) \quad \phi = \arctan\left(\frac{4}{3}\right)$$

Ma si poteva anche accoppiare i poli complessi e coniugati:

$$\begin{aligned} \frac{3+j4}{(s+1-j2)} + \frac{3-j4}{(s+1+j2)} &= \dots = \frac{6(s+1)-16}{(s+1)^2+(2)^2} \\ &= 6 \frac{(s+1)}{(s+1)^2+(2)^2} - 8 \frac{2}{(s+1)^2+(2)^2} \end{aligned}$$

Antitrasformando → ricordare la proprietà di traslazione in frequenza:

$$f(t) = 1(t) + 6e^{-t} \cos 2t - 8e^{-t} \sin 2t$$



fine!

Quello appena visto si dice metodo del **COMPLETAMENTO DEI QUADRATI**:

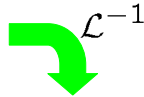
a. Si accoppiano i poli complessi e coniugati:

$$\frac{C_2}{(s+p)} + \frac{C_2^*}{(s+p^*)} \Rightarrow \frac{as+b}{(s+\sigma)^2 + \omega^2}$$

$\swarrow \text{Re}\{p\} \quad \searrow \text{Im}\{p\}$

b. Si "aggiustano" le costanti al numeratore per avere:

$$\frac{K_1(s+\sigma) + K_2\omega}{(s+\sigma)^2 + \omega^2}$$



$$(K_1 e^{-\sigma t} \cos(\omega t) + K_2 e^{-\sigma t} \sin(\omega t)) 1(t)$$

4. Antitrasformare la funzione :

$$F(s) = \frac{s^3 + 3s^2 + 6s + 8}{(s-1)^3(s+2)^2}$$

Abbiamo già i poli... stavolta facciamo attenzione agli zeri!!

Infatti ci sono delle **semplificazioni** fra numeratore e denominatore:
un fattore $(s+2)$ si elimina... Magari non ce ne siamo accorti... ☹️
Ma facendo i conti nell'espansione in fratti semplici il coefficiente $C_{2,2}$ legato ad $(s+2)^2$ risulterà nullo!

$$C_{2,2} = \lim_{s \rightarrow -2} F(s)(s+2)^2 = \dots = 0$$



Se nell'espansione un coefficiente risulta **NULLO** significa che ci sono delle semplificazioni di cui non ci si è accorti.



fine!