

**ESERCIZIO**

Si consideri il sistema MIMO con 3 ingressi  $u_i(t)$  e 3 uscite  $y_i(t)$ , descritto dalla matrice di trasferimento

$$G(s) = \begin{bmatrix} G_{11}(s) & G_{12}(s) & 0 \\ 0 & G_{22}(s) & 0 \\ G_{31}(s) & 0 & G_{33}(s) \end{bmatrix}$$

**2.1)** Si disegni lo schema a blocchi dettagliato del sistema descritto da  $G(s)$ .

**2.2)** Si progetti un disaccoppiatore  $\Delta(s)$  per il sistema.

**2.3)** Si spieghi perché un sistema di controllo contenente un disaccoppiatore ha generalmente una struttura centralizzata.