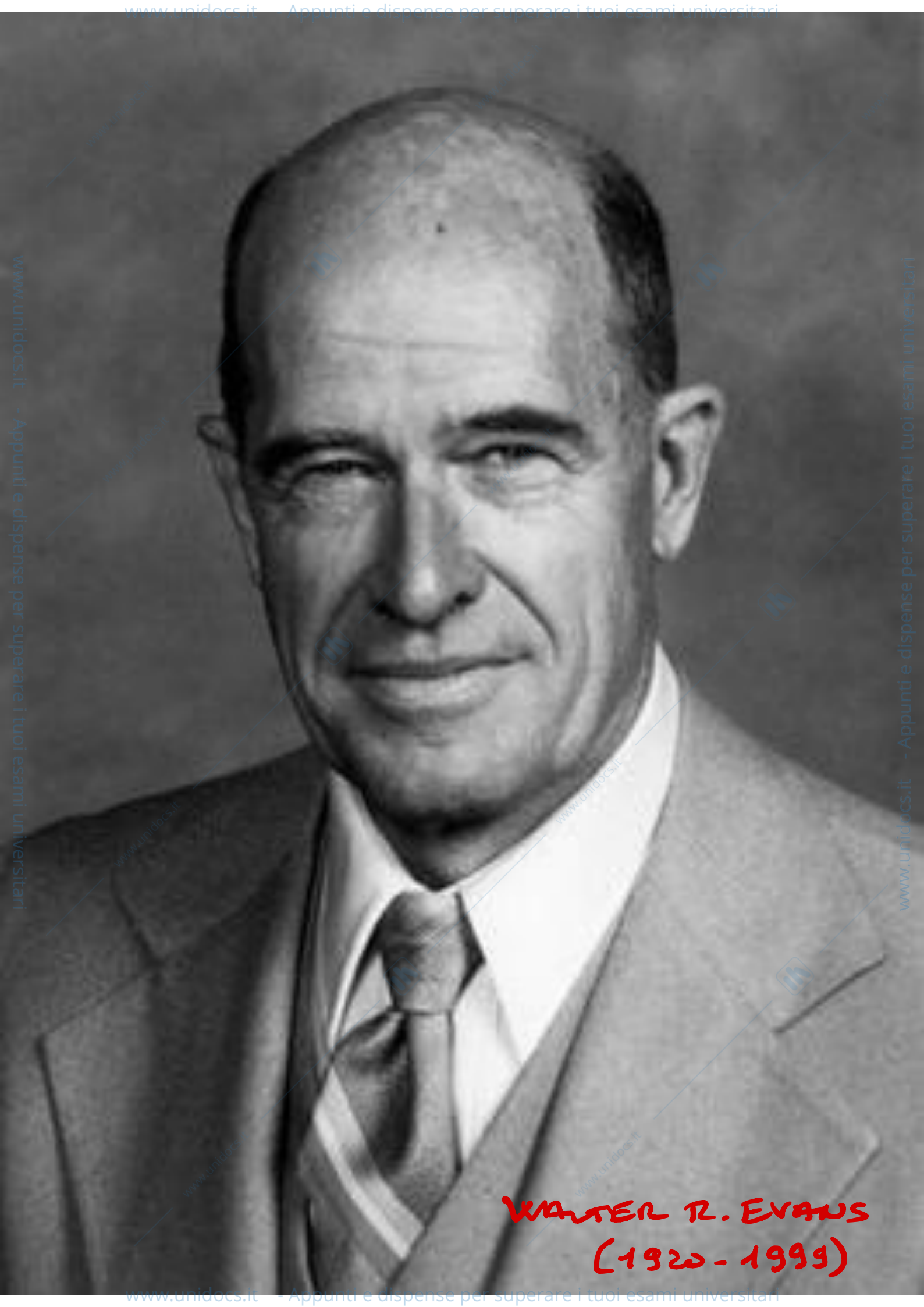


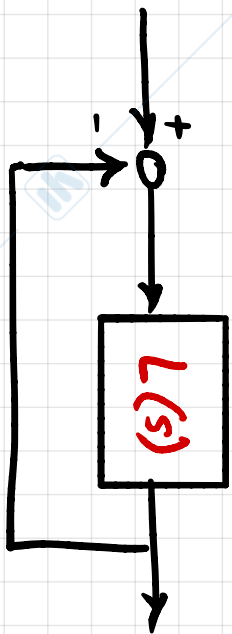
LOGO DELLE RADICI





WALTER R. EVANS
(1920 - 1999)

- DEFINIZIONE DEL PROBLEMA



$$L(s) = \rho \frac{\prod_{i=1}^m (s+z_i)}{\prod_{i=1}^n (s+p_i)} = \rho \frac{N^*(s)}{D(s)}$$

$$m < n$$

$$q_{ac}(s) = D(s) + \rho N^*(s)$$

Polinomio Caratteristico in A.C.

$s_i(s)$ radici di $q_{ac}(s)$ Poi in A.C.

PROBLEMA:

Come trovare i poli in A.C. $s_i(s)$ e
le radici di $\rho \in (-\infty, +\infty)$?

- Esempio 1

$$L(s) = \frac{\rho}{(s+1)(s+2)}$$

$$N^*(s) = 1$$
$$D(s) = (s+1)(s+2)$$

$$q_{\text{oc}}(s) = D(s) + \rho N^*(s) = s^2 + 3s + 2 + \rho$$

$$\Rightarrow s_{1,2} = \frac{-3 \pm \sqrt{1-4\rho}}{2}$$

$$\rho = 0$$

$$s_1 = -1, s_2 = -2$$

Per il A.A.

$$0 < \rho < \frac{1}{4}$$

$$-2 < s_2 < s_1 < -1$$

$$\rho = \frac{1}{4}$$

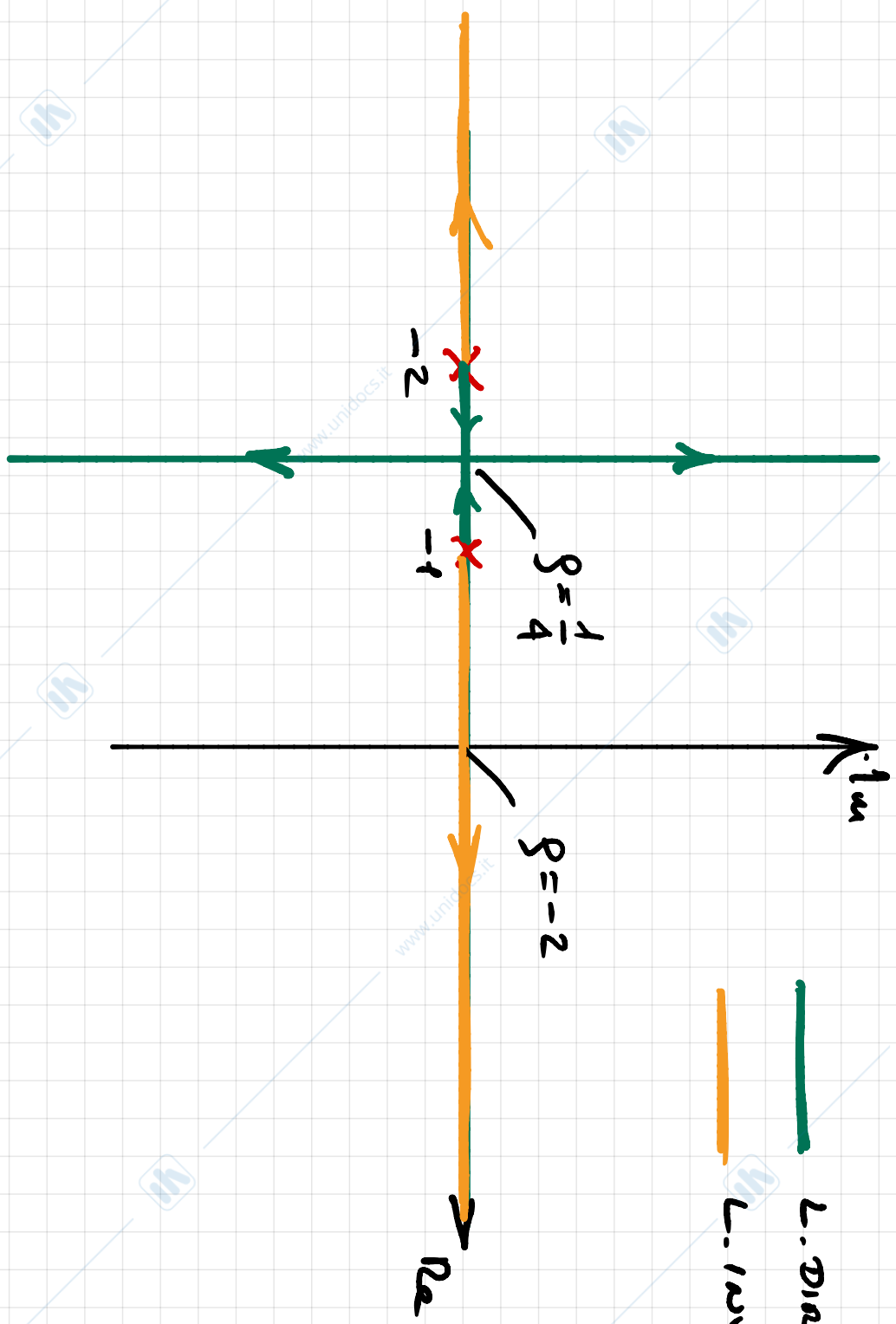
$$s_1 = s_2 = -\frac{3}{2}$$

$$\rho > \frac{1}{4}$$

$$s_{1,2} = -\frac{3}{2} \pm j \frac{\sqrt{4\rho-1}}{2}$$

$$\rho < 0$$

$$s_1 > -1, s_2 < -2$$



- L. DIRETTO $\rho > 0$
- L. INVERSO $\rho < 0$

CONDIZIONE DI RAZIONE DEL L.D.P.

$$D(s) + gN^*(s) = 0$$

$$\frac{N^*(s)}{D(s)} = -\frac{1}{g} \iff$$

$$\frac{|N^*(s)|}{|D(s)|} = \frac{1}{|g|}$$

$$N^*(s) = \prod_i (s + z_i)$$

$$D(s) = \prod_i (s + p_i)$$

$$\angle N^*(s) - \angle D(s) = \begin{cases} 180^\circ(2k+1) & g > 0 \\ 180^\circ \cdot 2k & g < 0 \end{cases}$$

L.D.P. L.T.

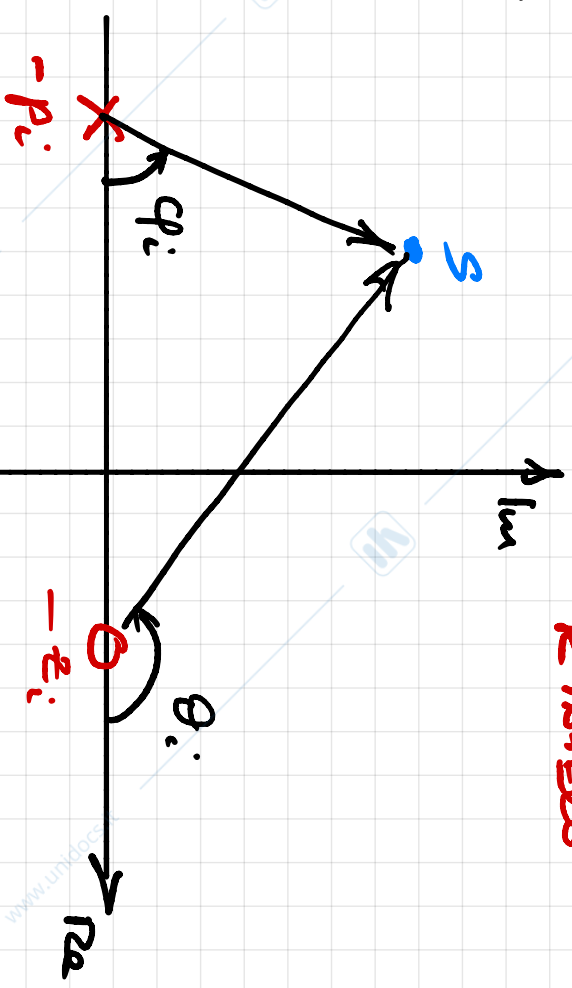
INTERPRETAZIONE GEOMETRICA

$$\angle N^*(s) = \sum_i \angle (s + z_i)$$

θ_i

$$\angle D(s) = \sum_i \angle (s + p_i)$$

φ_i



SEL.D. $\iff \sum_i \theta_i - \sum_i \varphi_i = 180^\circ(2k+1)$

SEL.T. $\iff \sum_i \theta_i - \sum_i \varphi_i = 180^\circ \cdot 2k$

- PUNTEGGIATURA DEL L.D.R.

$$\frac{|N^*(s)|}{|D(s)|} = \frac{1}{|g|}$$

$$N^*(s) = \prod_i (s + z_i)$$

$$D(s) = \prod_i (s + p_i)$$

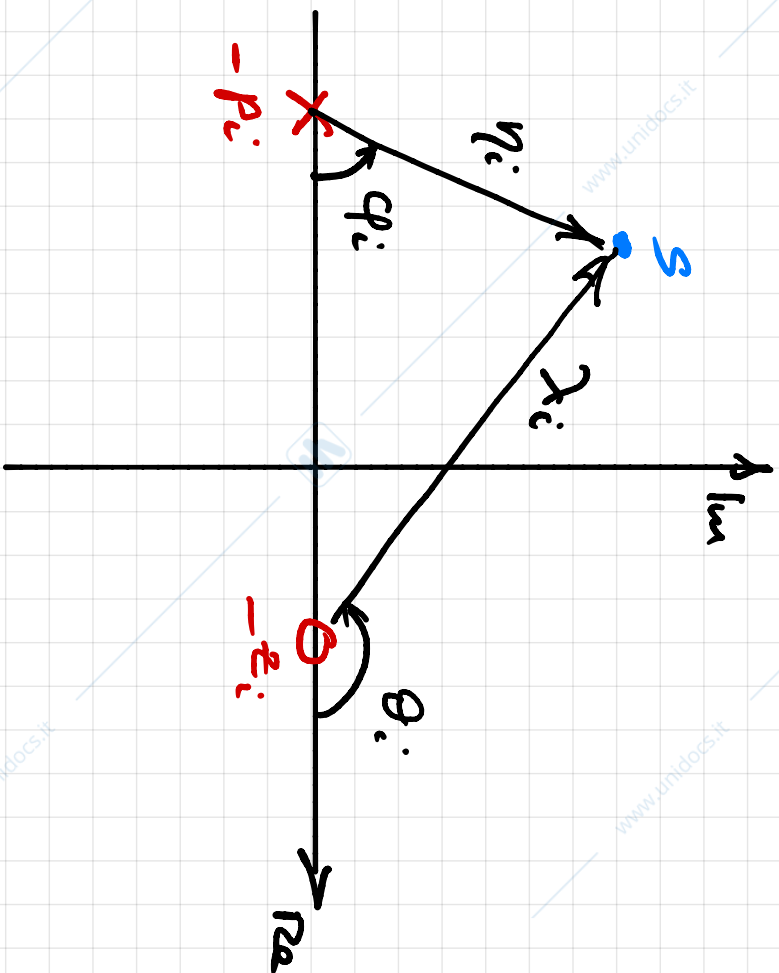
$$|N^*(s)| = \prod_i |s + z_i|$$

$$|D^*(s)| = \prod_i |s + p_i|$$

\swarrow z_i \swarrow p_i

$$\frac{\prod_i \gamma_i}{\prod_i \eta_i} = \frac{1}{|g|}$$

$$|g| = \frac{\prod_i \eta_i}{\prod_i \gamma_i} = \frac{\text{PRODOTTO DIST. DAI POLI}}{\text{PRODOTTO DIST. DAGLI ZERI}}$$



- REGOLE PER IL TRACCIAMENTO

$$L(s) = \rho \frac{\prod_{i=1}^n (s+z_i)}{\prod_{j=1}^n (s+p_j)} = \rho \frac{N^*(s)}{D(s)}$$

$D = n - m$ GRADO DENUMERATORE

$$X_B = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (-p_i) \text{ BARICENTRO IN P.A.}$$

- REGOLA 1

L.D.R. È COSTITUITO DA n ZERI NEL L.D. E n PARI NEL L.I.

$$D(s) + \rho N^*(s) = 0$$

- EA. POLINOMIALE DI GRADO $n \Rightarrow n$ RADICI
- DIPENDENZA CONTINUA DALLE RADICI DA ρ

- REGOLA 2

L.D.R. È SIMMETRICO RISPETTO ALL'ASSE REALE

- LE RADICI SONO REALI O COMPLESSE CONIUGATE

- REGOLA 3

- Per $g=0$, i Rami Partono dai Poli di $L(s)$

↑
Poli in A.R.

- Per $|g| \rightarrow 0$

$D(s) = 0$ ha radici in

$-p_i$

- REGOLA 4

- Per $|g| \rightarrow \infty$,

in Rami Finiscono negli zeri di $L(s)$

$D = n - m$ Rami tendono all'infinito

$$D(s) + gU^*(s) = 0$$

$$\frac{D(s)}{g} + U^*(s) = 0 \quad \xrightarrow{|g| \rightarrow \infty} U^*(s) = 0$$

zeri in A.R.

↑
ha radici in $-z_i$

LE RAME RADICI TENDONO ALL'INFINITO

REGOLA 5

- I poli che tendono all' ∞ , hanno **ASINTOTA CHE**

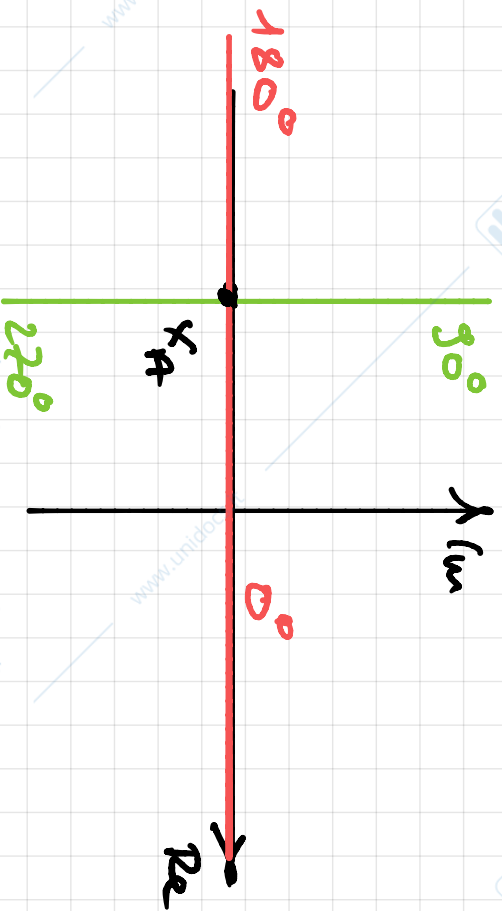
SI INTERSECAVO SULL'ASSE REALE IN

$$\sigma_A = \frac{1}{D} \left(\sum_1^m z_i - \sum_1^n p_i \right)$$

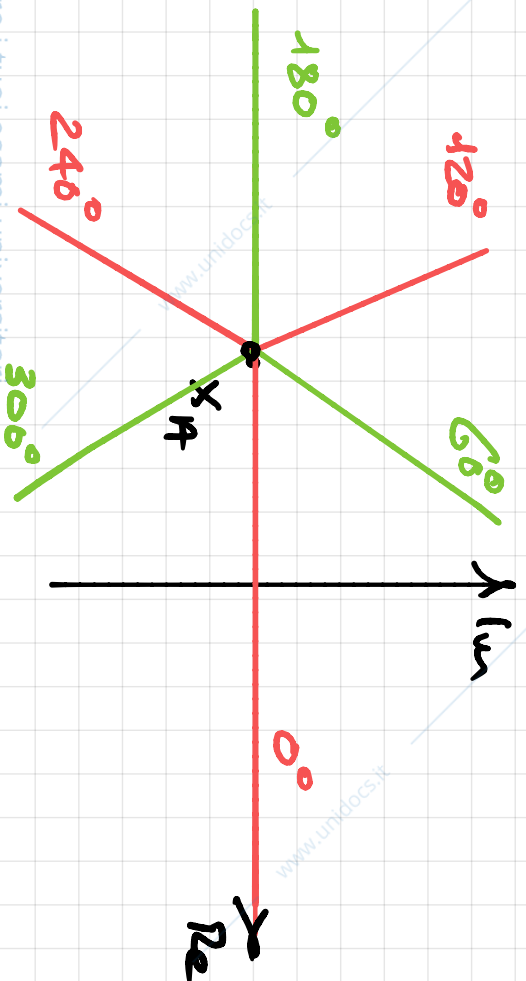
• HANNO PENDENZE

$$\varphi_{pk} = \begin{cases} \frac{1}{D} (2k+1) \cdot 180^\circ & \text{L.D.} \\ \frac{1}{D} 2k \cdot 180^\circ & \text{L.I.} \end{cases}$$

- Esempio $D=2$



- Esempio $D=3$



- **REGOLA 6**

- L'INTERNO ASSE REALE APPARTIENE AL L.D.R.

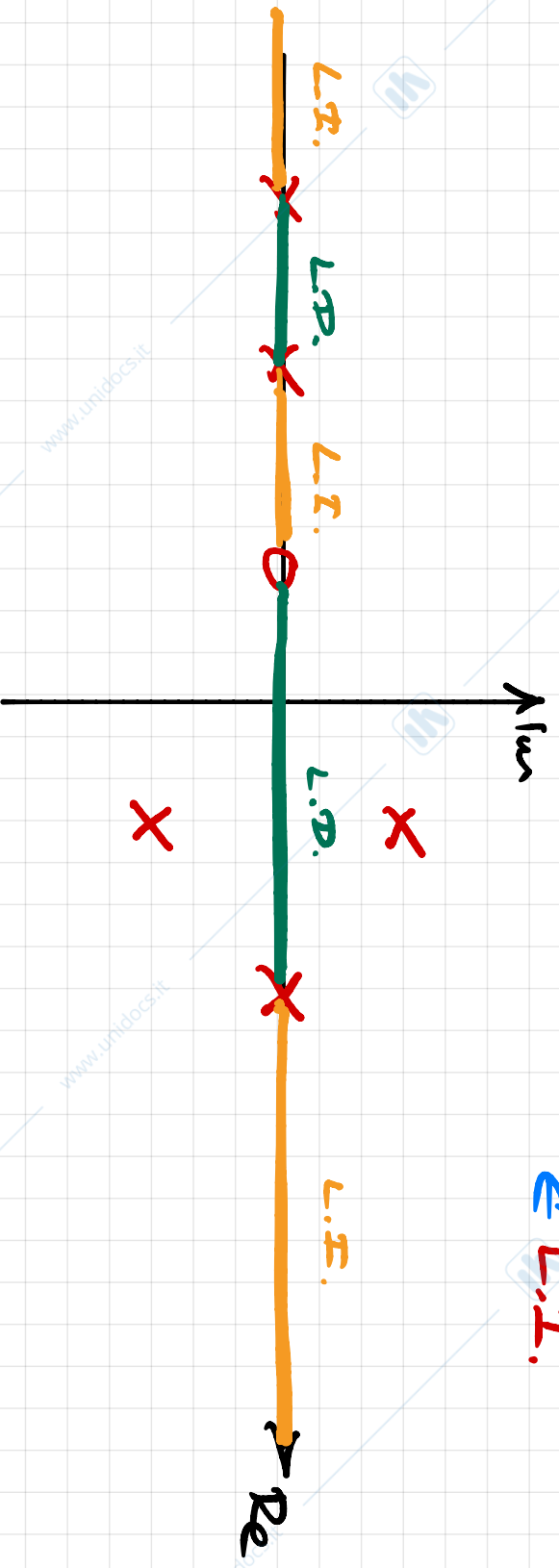
$$D(\bar{s}) + g N^*(\bar{s}) = 0 \quad \bar{s} \text{ REALE}$$

$$g = - \frac{D(\bar{s})}{N^*(\bar{s})} \quad \text{REALE}$$

POU E ZERO

- PUNTI A SINISTRA DI UN NUMERO DISPARI DI SINGOLARITÀ DI $L(s)$ E L.D.

- PUNTI A SINISTRA DI UN NUMERO PAI DI SINGOLARITÀ DI $L(s)$ E L.I.



- REGOLA 7

- SE $\lambda \geq 2$ IL BANCHEGGIO IN A.C. CONDUCE CON IL BANCHEGGIO IN A.A.

$$X_B(\beta) = \frac{1}{n} \sum_1^n s_i(\beta)$$

$$X_B(0) = X_B = \sum_1^n (-r_i)$$

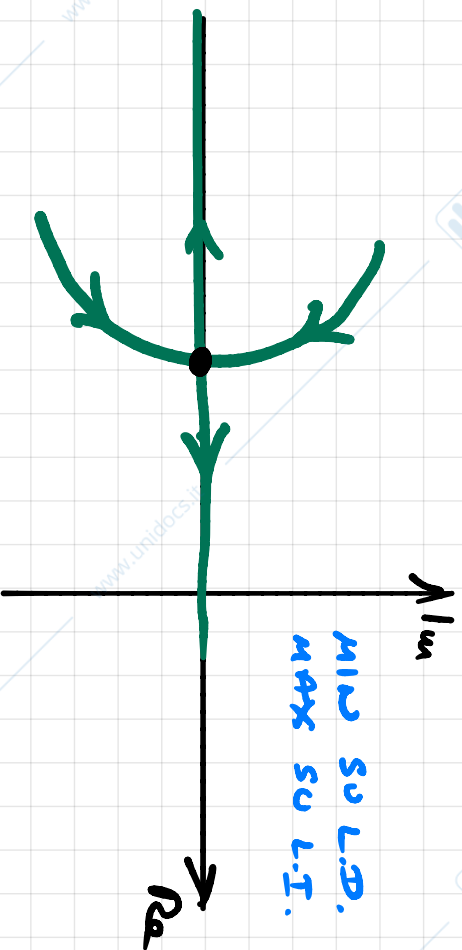
X_B

- REGOLA 8

- I PUNTI DI LICUOMO DI RAMI SULL'ASSE REALE SI TROVANO
COME PUNTI DI MIN/MAX DI

$$\gamma(x) = - \frac{D(x)}{U^*(x)}, \quad x \text{ REALE}$$

- ESEMPIO - PUNTO DI CONFERENZA



- ESEMPIO - PUNTO DI DINAMIZZAZIONE

