

## ERRATA CORRIGE

Errori nel materiale del videocorso  
“Fondamenti di Automatica”

Ultimo aggiornamento: 20/05/2016<sup>1</sup>

### Unità 1 “Introduzione e modellistica dei sistemi”

- Esercizi risolti relativi alla lezione 3 “Modellistica dei sistemi dinamici meccanici”, pagina 2, rigo 5: sostituire l’intero rigo

$$0 \ddot{y}_m(t) = 0 = F(t) - K (y_m(t) - y_0(t)) = F(t) - Ky_m(t) + Ky_0(t)$$

con

$$0 \ddot{y}_0(t) = 0 = -F(t) - K (y_0(t) - y_m(t)) = -F(t) - Ky_0(t) + Ky_m(t)$$

### Unità 2 “Calcolo del movimento di sistemi dinamici LTI”

- Lezione 4 “Concetti di base sulla trasformata zeta”, slide 7: sostituire la formula

$$\mathcal{Z} \{f(k+h)\} = z^h \left( F(z) - \sum_{k=0}^{h-1} z^k f(k) \right)$$

con la formula

$$\mathcal{Z} \{f(k+h)\} = z^h \left( F(z) - \sum_{k=0}^{h-1} z^{-k} f(k) \right)$$

Tale correzione è già stata apportata alla corrispondente serie di slide del materiale didattico del modulo 18AKSOA – Controlli Automatici – I corso (A–L) del corso di Laurea in Ingegneria Informatica, di cui al link

[http://www.ladispe.polito.it/corsi/contrautoinf270/material/trasf\\_zeta.pdf](http://www.ladispe.polito.it/corsi/contrautoinf270/material/trasf_zeta.pdf)

- Esercizi proposti relativi alla lezione 5 “Soluzione per sistemi dinamici LTI TD”, pagina 1, esercizio 1: nel risultato sostituire l’ultimo addendo “6  $\delta(k)$ ” con “5  $\delta(k)$ ”

---

<sup>1</sup>Si ringraziano gli studenti che hanno cortesemente segnalato tali errori.