

Matricola	Parte Teorica (max 8 punti)	Parte Pratica (max 10 punti)	Annotazioni
(matricola sconosciuta)	8	10	
O50-000148	8	10	
O50-000159	8	8	Il sistema implementato e' diverso da quello determinato
O50-000166	8	10	
O50-000174	8	10	
O50-000178	8	7	Indeterminazione sul primo sistema (a volte funziona, a volte no)
O50-000184	8	10	
O50-000191	8	8	Discretizzazione errata per via di divisioni intere
O50-000193	8	10	
O50-000194	8	10	
O50-000196	8	10	
O55-000300	8	8	Discretizzazione errata
O56-000226	8	10	
W82-000073	8	10	
W82-000081	6	4	Discretizzazione errata per via di divisioni intere Il sistema risulta oscillante mentre i poli sono reali L'implementazione calcola l'output come prodotto dei due sistemi Il PID e' applicato ad un solo sistema
W82-000091	8	8	L'implementazione calcola l'output come prodotto dei due sistemi
W82-000106	8	10	
W82-000107	8	10	
W82-000109	8	10	
W82-000111	7	6	Il sistema non e' semplicemente stabile ma asintoticamente stabile L'implementazione calcola l'output come prodotto dei due sistemi
W82-000112	7	8	Fdt errate Consegna non rispettata nel tempo di salita
W82-000114	8	10	
W82-000115	8	10	
W82-000117	8	10	
W82-000129	6	8	Manca la discussione sulla stabilita' Nell'implementazione il guadagno statico e' errato Il codice contiene 21/4 come divisione intera
W82-000131	8	9	Manca "dynamic_system.h"