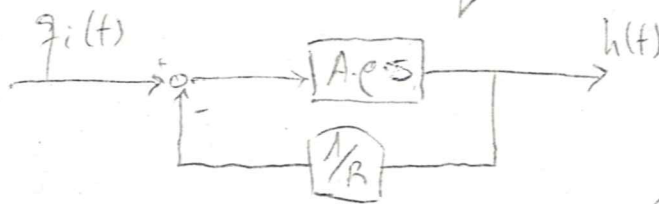
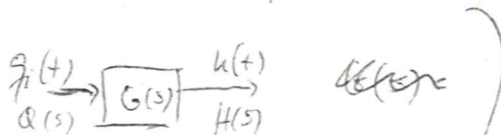


PRIMERA PART
TEORIA

1. funció de transferència $G(s) = \frac{H(s)}{Q(s)}$
 \checkmark nivell (sortida)
 \checkmark cabal (entrada)

$$A \cdot p \cdot s \cdot h(t) = \dot{h}(t) - \frac{h(t)}{R}$$

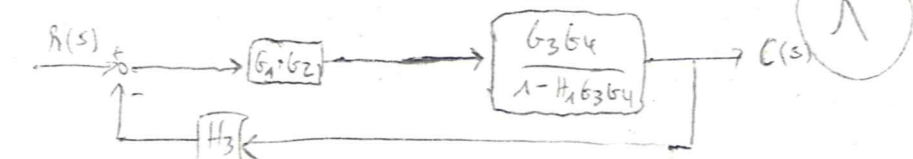


$$G(s) = \frac{Ae^s}{1 + \frac{1}{R} \cdot Ae^s}$$

forma canònica: $G(s) = \frac{Ae^s}{\frac{Ae^s}{R} + 1}$

2.

$$\frac{C(s)}{R(s)} = ?$$



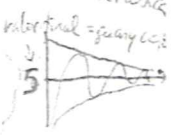
$$\frac{C(s)}{R(s)} = \frac{G_1 G_2 G_3 G_4}{1 - H_1 G_3 G_4} \cdot \frac{1}{1 + H_3 \frac{G_1 G_2 G_3 G_4}{1 - H_1 G_3 G_4}} = \frac{G_1 G_2 G_3 G_4}{1 - H_1 G_3 G_4 + G_1 G_2 G_3 G_4 H_3}$$

funció de transferència equivalent.

3.

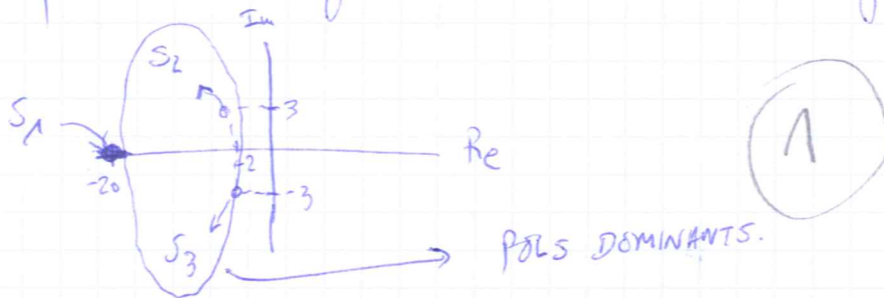
$$G = \frac{s}{(s+20)(s+2+3j)(s+2-3j)}$$

\Rightarrow els pols de la transmissió són les arrels de l'equació característica $(s+20)(s+2+3j)(s+2-3j) = 0$
 \rightarrow Pols: $s_1 = -20$
 complexos $s_2 = -2+3j$
 complexos $s_3 = -2-3j$
 \rightarrow El sistema és ESTABLE, ja que totes les arrels de l'equació característica són de part real negativa. \rightarrow la resposta serà oscil·lant perquè té una parella de pols complexos conjugats.



3 (continuació)

Els pols dominants seran $s_2 = -2+3j$ i $s_3 = -2-3j$, ja que la seva part real és més gran (estan més a la dreta al gràfic de complexos).



1

4.

Si el senyal d'entrada fos un graó unitari, el valor final de la sortida serà $A \cdot K$, on A és l'amplitud de l'entrada graó i K el guany del sistema.

$$\begin{matrix} A = 3 \\ K = 4 \end{matrix} \quad \leftarrow \quad 20 \log 4 = 12 \quad |k|$$

0.2

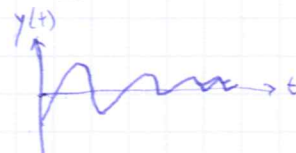
$$\text{Valor final} = 3 \cdot 4 = 12$$

El sistema és estable, per tant tots els seus pols són de part real negativa, Cap té part real nul·la o positiva \Rightarrow ~~NO~~ TÉ INTEGRADORS $\Rightarrow r=0$

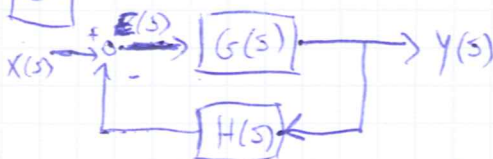
Error permanent. $\rightarrow E_{ss}(\text{grao unitari}) = \frac{1}{1+K} = \frac{1}{1+4} = \frac{1}{5} = 0.2$

0.2

El senyal de sortida serà també sinusoidal, i tendirà a un valor final permanent.



5.



$$G(s) = \frac{1}{(s+1)(s+2)} \quad ; \quad H(s) = \frac{5}{s}$$

$$\text{transmitància de llap} \equiv G \cdot H = \frac{5}{s(s+1)(s+2)}$$

0.2

$$W(s) = \frac{Y(s)}{X(s)} = \frac{G}{1+GH} = \frac{\frac{1}{(s+1)(s+2)}}{1 + \frac{5}{s(s+1)(s+2)}} = \frac{1}{(s+1)(s+2) + 5s}$$

$$s^2 + 2s + s + 2 = s^2 + 3s + 2 = 0$$

$$\begin{array}{r|l} 2 & 1 \quad 2 \\ 1 & 3 \\ 0 & 2 \end{array} \Rightarrow$$

EL SISTEMA ÉS ESTABLE

no hi ha canvis de signe.

Cognoms

Nom

Assinatura

Posició CA

34

27/06/2014

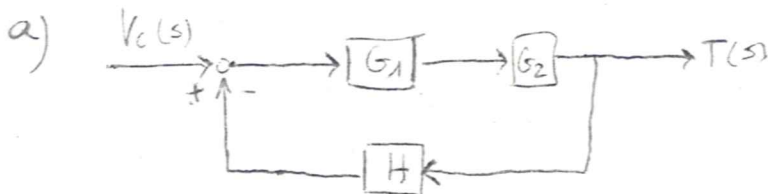
DNI

Curs

Grup

Data

PROBLEMA 1



$$G_1(s) = 5$$

$$G_2(s) = \frac{2}{7s+1}$$

$$H(s) = 2$$

Funció de transferència: $\frac{T(s)}{V_c(s)} = \frac{G_1 G_2}{1 + G_1 G_2 H} = \frac{5 \cdot \frac{2}{7s+1}}{1 + 5 \cdot \frac{2}{7s+1} \cdot 2} = \frac{10}{7s+1 + 5 \cdot 2 \cdot 2}$

$$\frac{T(s)}{V_c(s)} = \frac{10}{7s+21}$$

forma canònica:

$$\frac{T(s)}{V_c(s)} = \frac{10/21}{\frac{1}{3}s + 1}$$

b) Volem:

Pols: $\begin{cases} s = -1 \\ s = -12 \end{cases} \rightarrow \text{Controlador PI?}$

$$G_c(s) = K_p + \frac{K_i}{s} = \frac{K_p \cdot s + K_i}{s}$$

$$W(s) = \frac{T(s)}{V_c(s)} = \frac{G_c \cdot G_1 G_2}{1 + G_c G_1 G_2 H} = \frac{\frac{K_p \cdot s + K_i}{s} \cdot \frac{10}{7s+1}}{1 + \frac{K_p \cdot s + K_i}{s} \cdot \frac{10}{7s+1} \cdot 2} = \frac{10(K_p s + K_i)}{s(7s+1) + (K_p s + K_i) \cdot (20)}$$

$$\begin{cases} 7(-1)^2 + (-1)(20K_p + 1) + 20K_i = 0 \\ 7(-12)^2 + (-12)(20K_p + 1) + 20K_i = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} 7(-12)^2 + (-12)(20K_p + 1) + 20K_i = 0 \end{cases}$$

sistema d'equacions \Rightarrow

$$\begin{bmatrix} K_p = 4,5 \\ K_i = 4,2 \end{bmatrix} \Rightarrow$$

$$G_c(s) = \frac{4,5s + 4,2}{s}$$

funció de transferència del Controlador PI.

$$s(7s+1) + 20(K_p s + K_i) = 7s^2 + s + 20K_p s + 20K_i$$

$$7s^2 + s(20K_p + 1) + 20K_i$$

c) Analitzem l'estabilitat del sistema:

El sistema és ESTABLE, ja que tots els pols són de part real negativa. $\begin{cases} s = -1 \\ s = -12 \end{cases}$

Anem a comprovar-ho pel criteri de Routh:

Equació Característica $\rightarrow D(s) = 7s^2 + s(20K_p + 1) + K_i = 7s^2 + 91s + 4,2 = 0$

$$\begin{array}{c|cc} 2 & 7 & 4,2 \\ 1 & 91 & \\ 0 & 4,2 & \end{array} = \frac{91 \cdot 4,2 - 7 \cdot 0}{91}$$

No hi ha canvis de signe, per tant no hi ha arrels de part real positiva.

SYSTEMA ESTABLE

d) El sistema ara té un integrador $\Rightarrow r=1$, per tant és un sistema de tipus 1.

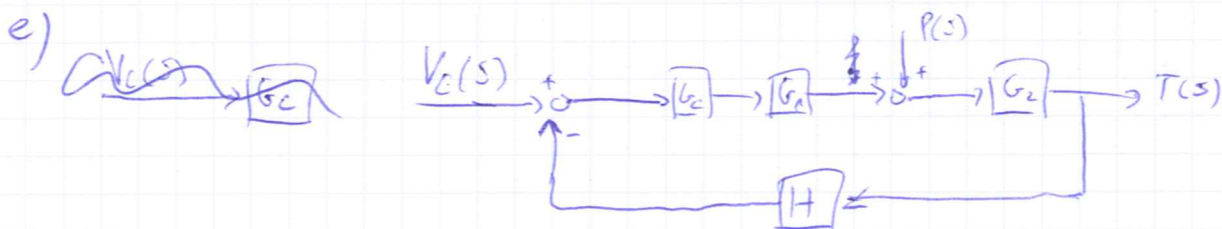
L'error permanent per a una entrada graó en un sistema tipus 1 és:

$$E_{ss}(\text{grao}) = \frac{1}{1 + K_i} = \frac{1}{1 + K \cdot A}$$

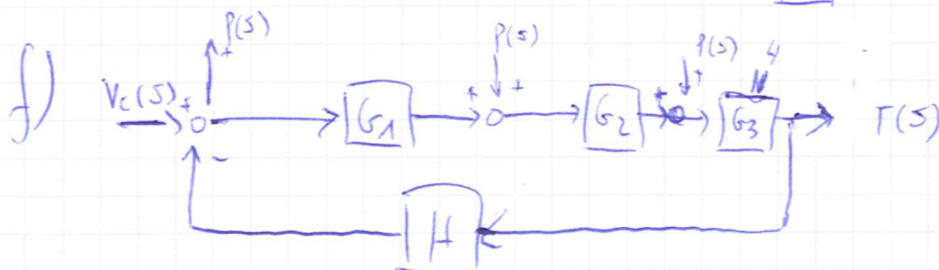
$$K = \lim_{s \rightarrow 0} sW(s)$$

$E_{ss}(\text{grao}) = 0$

(no ens importa la amplitud de l'entrada graó, l'error sempre serà 0)



-2



$$\frac{T(s)}{V_c(s)} = \frac{[(G_1 + P) \cdot G_2 + P] \cdot G_3}{1 + [(G_1 + P) \cdot G_2 + P] \cdot G_3 \cdot H}$$

-3

Cognoms

Nom

Assinatura

Posició C1

34

27/06/2014

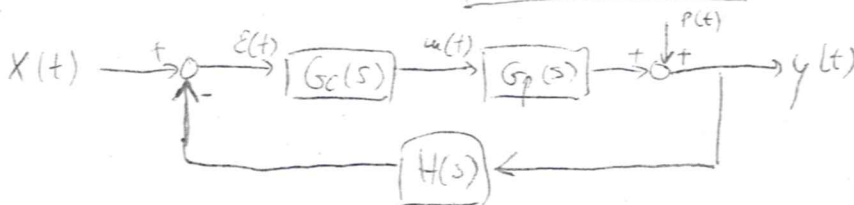
DNI

Curs

Grup

Data

PROBLEMA 2



a) Considerem $G_c(s) = 1 \Rightarrow G_p(s) \cdot H(s) = \frac{5 \cdot (s+20)}{(s^2+s+4)} = \frac{100 \left(\frac{s}{20} + 1\right)}{(s^2+s+4)} = \frac{25 \left(4 \left(\frac{s}{20} + 1\right)\right)}{(s^2+s+4)}$

Diagrama de Bode (veure full adjunt \rightarrow paper semilogàrfic).
de $G_p(s) \cdot H(s)$

$$s^2 + s + 4 \rightarrow s^2 + 2\zeta\omega_n + \omega_n^2$$

	0	2	20	∞
$\frac{s}{20} + 1$	0	0	1	
$\frac{4}{(s^2+s+4)}$	0	-2	-2	
TOTAL	0	-2	-1	

Guany = 25 $\Rightarrow 20 \log 25 = 27,96 \text{ dB}$

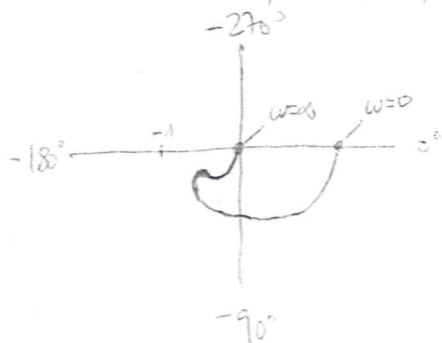
$K > 0 \Rightarrow 0^\circ$

$\omega_n^2 = 4 \Rightarrow \omega_n = 2$
 $\omega_{01} = 20 \text{ rad/s}$
 $2\zeta\omega_n = 1 \Rightarrow \zeta = \frac{1}{4}$
HI HA
RESONÀNCIA

La Taula de Guany = Taula de desfasaments

(NO HI HA ELEMENTS DE DESFASEMENT NO MÍNIM)

b) Criteri de Nyquist: (a partir del D.Bode de $G_p(s) \cdot H(s)$)
Estudiar estabilitat de $\frac{1}{1 + G_p(s) \cdot H(s)}$



$\begin{cases} N=0 \\ P=0 \\ Z=0 \end{cases} \Rightarrow$

ESTABLE

pols de $G_c G_p H \Rightarrow s^2 + s + 4 = 0$

$\frac{-1 \pm \sqrt{1-16}}{2} = \frac{-1 \pm j\sqrt{15}}{2}$

$P=0$

c) Marge de fase:

$$\overline{M}_G = -20 \log |G_c G_p H(j\omega)| \text{ on } \omega = -180^\circ$$

El marge de fase és ∞ (infinit) (mal creuament -180°).

c) Marge de fase:

$$|G_c G_p H(j\omega)| = 1 \Rightarrow \omega = 10,82 \text{ rad/s} \Rightarrow \phi[G_p G_c H(j \cdot 10,82)] = -146,12^\circ$$

$$\left| \frac{100 \left(\frac{j\omega}{20} + 1 \right)}{(j\omega)^2 + j\omega + 4} \right| = 1$$

$$\gamma = \phi + 180 = -146,12 + 180 = 33,82^\circ$$

d) $G_c(s) \rightarrow \gamma_d \geq 50^\circ \quad \Delta P = 10^\circ \quad G_c(s) = K_P$

$$\phi_{cm} = \gamma_d - 180 - \phi_p + \Delta P = 50 - 180 + 10 - \phi_p = -\phi_p - 120$$

$$\overline{M}_G = \frac{1}{|G_p H(j\omega)|} = \dots \rightarrow \text{El marge de guany és } \infty$$

$$\gamma_d = 50 \Rightarrow \phi = 50 - 180 = -130^\circ \Rightarrow \phi[G_p H(j\omega)] = +130^\circ$$

$$\omega = 21,7 \text{ rad/s}$$

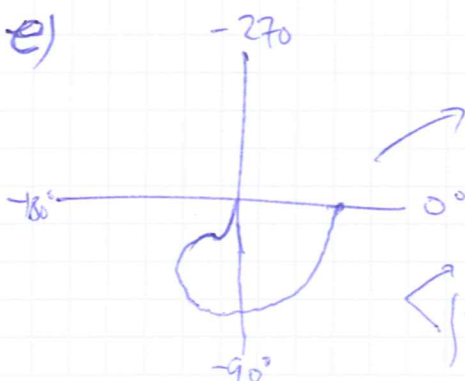
$$G_c(s) = K_C = \overline{M}_G = 20 \log \frac{20}{10,82} + 20 \log \frac{21,7}{20} = 11,38 \text{ dB}$$

$$20 \log K_C = 11,38$$

$$G_c(s) = 3,7$$

$$K_C = 10^{\frac{11,38}{20}} = 3,7$$

e)

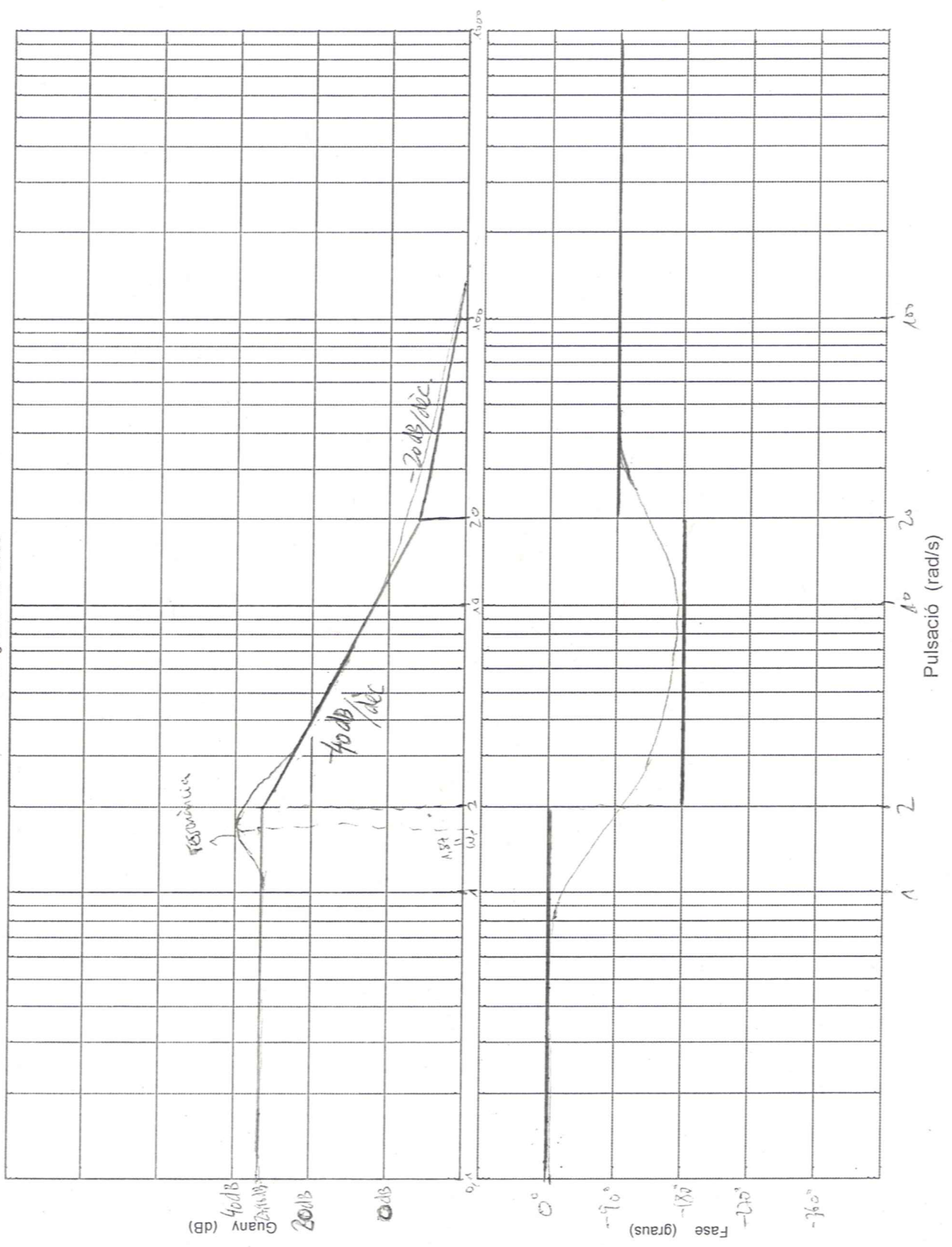


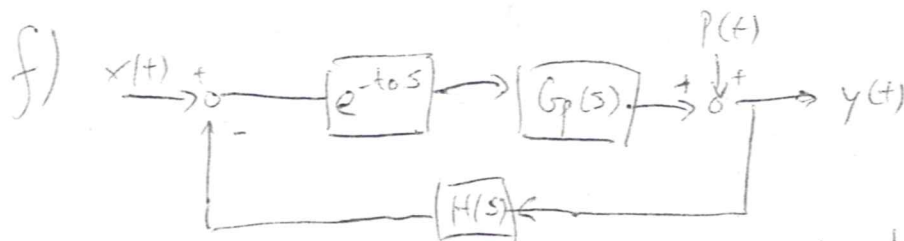
No ha canviat res respecte abans. El marge de guany era infinit perquè mai creuem la línia de desplaçament de -180° .

$Z=0$
 $N=0$
 $P=0$
ESTABLE

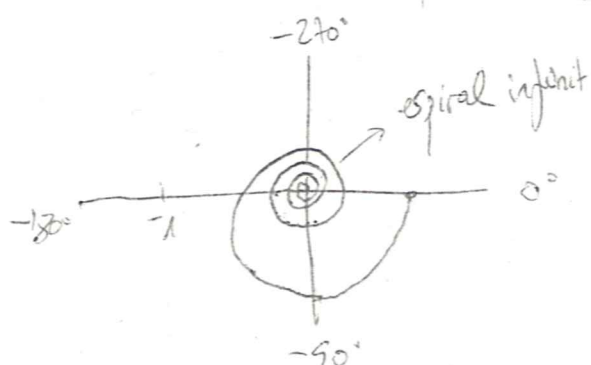
apunt a) D.Bode de $G_p(s) \cdot H(s) = \frac{100 \left(\frac{s}{20} + 1 \right)}{(s^2 + 5s + 4)}$

Diagrama de Bode





retras pur $\rightarrow e^{-0.2 \cdot s}$ No afecta al guany.
desfasament $= -0.2 \cdot \omega$



$$\phi [e^{-0.2 \cdot s} \cdot G_p \cdot H(j\omega)] = -180^\circ$$

$$\omega = 36.92 \text{ rad/s}$$

talla el -180° quan $\omega = 36.92^\circ$

$$\arg(-1) = 180^\circ \rightarrow |K| = 1 \rightarrow |K| < 1$$

g) La freqüència a la que hi ha un desfasament de -180° és $\omega = 36.92 \text{ rad/s}$

$$\phi \left[\frac{100 \left(\frac{j\omega}{20} + 1 \right) \cdot e^{-0.2 \cdot j\omega}}{(j\omega)^2 + j\omega + 4} \right] = -180^\circ$$

El nou sistema realimentat
segueix sent estable.

guany absolut: $|e^{-0.2 \cdot 36.92} \cdot G_p \cdot H(j \cdot 36.92)| = 0.1544 \text{ dB}$

$$20 \log K = 0.1544 \text{ dB}$$

guany absolut. $\rightarrow K = 10^{\frac{0.1544}{20}} = 1.0179$

h) $\gamma = \phi + 180 = 30$

$$\phi = -150 = \arg \left[\frac{100 \left(\frac{j\omega}{20} + 1 \right) \cdot e^{-t \cdot j\omega}}{(j\omega)^2 + j\omega + 4} \right] = -150$$

$t = 0.185 \text{ sec.}$