

## Sistemas Lineales 2

### Examen, 15 de febrero del 2008

**Te solicitamos:**

- **poner nombre y apellido** en todas las hojas.
- **recuadrar las respuestas** correspondientes a las distintas partes de los ejercicios.
- **resolver problemas diferentes en hojas separadas.**

Se recuerda que la prueba es individual y **dura 3 horas**. No olvides de administrar el tiempo de la mejor manera. Para pasar a la instancia de oral es necesario tener al menos un ejercicio completo. Se sugiere justificar o explicar cada uno de los pasos realizados. Sólo se responderán dudas sobre la letra.

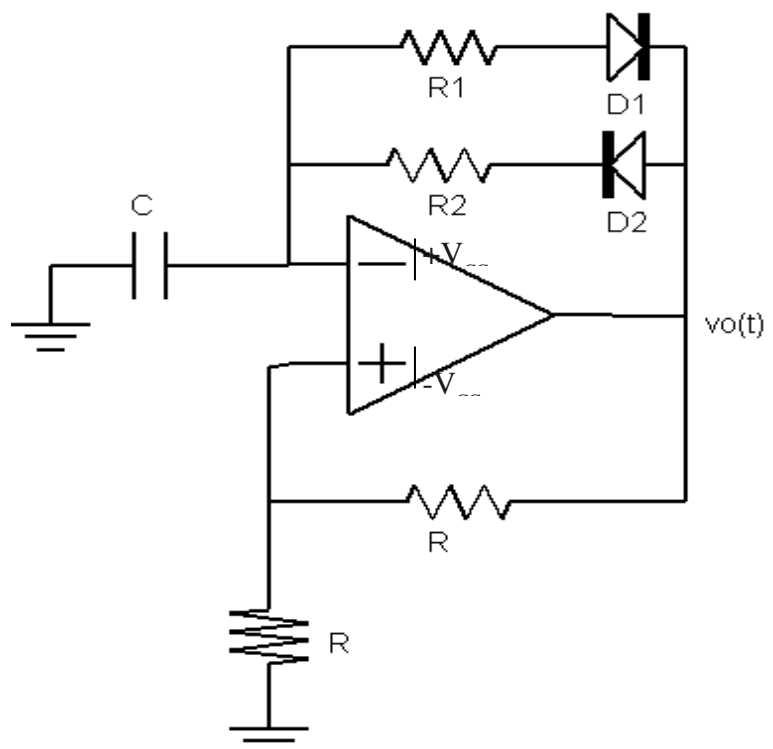
**Muchas gracias por tu colaboración y buena suerte!!!**

### Ejercicio 1

En el circuito de la figura, el operacional funciona como comparador y los diodos son ideales. El circuito arranca con el condensador descargado.

- a) Analizar el circuito desde su arranque hasta el instante en el que llega a régimen. Observar que  $v_o(t)$  en régimen es una onda cuadrada. Bosquejar los resultados.
- b) Para dicha onda cuadrada, si llamamos  $T_1$  el tiempo en que está en su valor mínimo y  $T_2$  el tiempo en el que está en su valor máximo, hallar  $\alpha = \frac{T_2}{T_1}$ .
- c) Hallar una relación entre  $R_1$  y  $R_2$  que asegure que  $v_o(t)$  en régimen no tenga contenido de tercer armónico.

**Explicar claramente el análisis del circuito; en particular, el manejo de los componentes no lineales.**



## Ejercicio 2

El esquema de la figura 1 muestra un sistema constituido por un tanque al que le entra un caudal  $\Phi_i$  y del cual sale un caudal  $\Phi_o$ . Una balanza pesa el tanque y genera una señal  $v_s$  que es proporcional a la altura  $h$  del líquido dentro del mismo. Esta señal se procesa y se utiliza para regular el caudal que ingresa. La *entrada del sistema* es la apertura  $a$  de la llave que regula la salida del tanque.

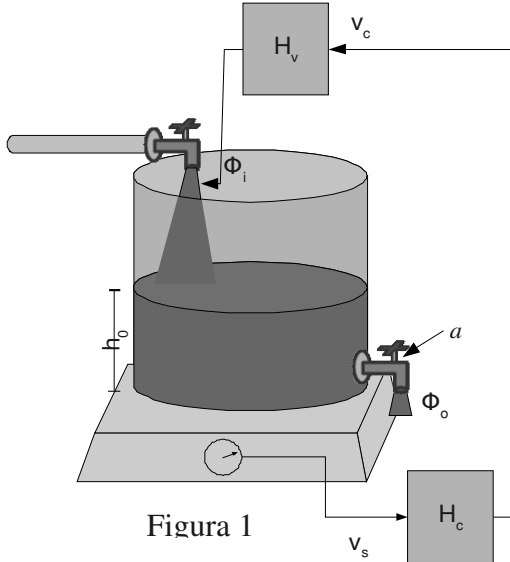


Figura 1

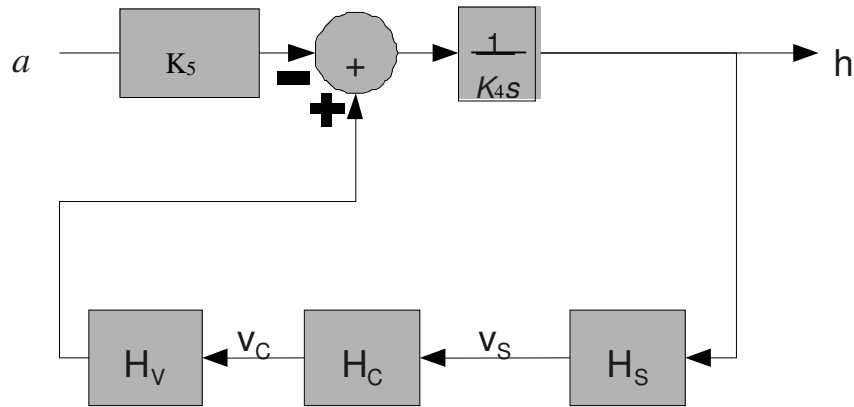


Figura 2

En la figura 2, se muestra un modelo lineal que aproxima el funcionamiento del sistema.  $H_s$  representa la transferencia desde la altura  $h(t)$  hasta la tensión  $v_s(t)$ ,  $H_c$  es la transferencia del controlador y  $H_v$  es la transferencia del actuador que regula la apertura de la válvula de admisión.

- Hallar la transferencia del sistema en lazo cerrado  $G_{CL}(s) = \frac{H(s)}{A(s)}$ , siendo  $H(s)$  y  $A(s)$  las transformadas de Laplace de  $h(t)$  y  $a(t)$  respectivamente.
- Considerando un escalón en la entrada  $a(t)$ , demostrar que si el sistema en lazo cerrado es BIBO estable y que si  $H_c$  tiene un polo en el origen que no es cancelado ni por ceros de  $H_v$  ni de  $H_s$ , entonces  $h(t)$  tiende a cero cuando  $t$  tiende a infinito.

De aquí en más, se cumple que:

La transferencia desde la altura  $h(t)$  a la tensión  $v_s(t)$  se modela como un sistema de segundo

$$\text{orden } H_s(s) = K_1 \cdot \frac{\omega_0^2}{s^2 + \sqrt{2} \cdot \omega_0 \cdot s + \omega_0^2}.$$

La transferencia desde la tensión  $v_c(t)$  al caudal de entrada se modela como otro sistema de segundo

$$H_v(s) = K_2 \cdot \frac{100 \cdot \omega_0^2}{s^2 + 10 \cdot \omega_0 \cdot s + 100 \cdot \omega_0^2}.$$

$H_c(s)$  es la transferencia del sistema de control que se muestra en la figura 3.

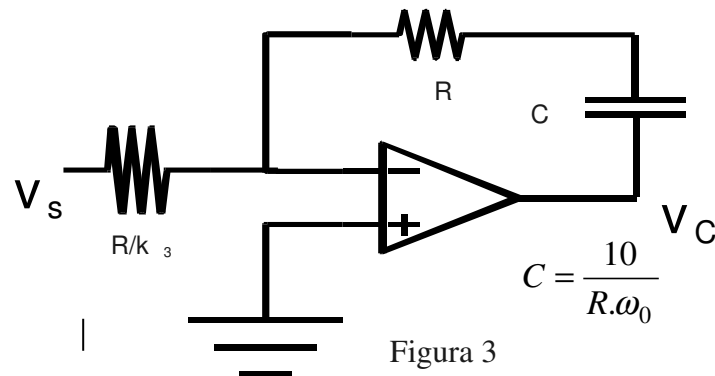


Figura 3

- c) Hallar la transferencia de lazo abierto del sistema y estudiar la estabilidad en lazo cerrado a partir del criterio de Nyquist, discutiendo según  $K = \frac{K_1 \cdot K_2 \cdot K_3}{K_4}$  y  $\omega$ . Si realiza aproximaciones, justifíquelas.