

## **Sistemas Lineales 2**

**Marzo del 2001**

### **Ejercicio 1**

- 1) En el circuito de la Figura 1, hallar la transferencia  $H(s) = \frac{V_o(s)}{E(s)}$

Si la fuente  $e(t)$  es el diente de sierra de la Figura 2:

- 2) Llamando  $v_o(t)$  a la solución permanente del voltaje de salida, calcular el valor de continua de  $v_o(t)$ .
- 3) Hallar la función  $v_o(t)$ .
- 4) Describir otro posible método para resolver la parte 3).

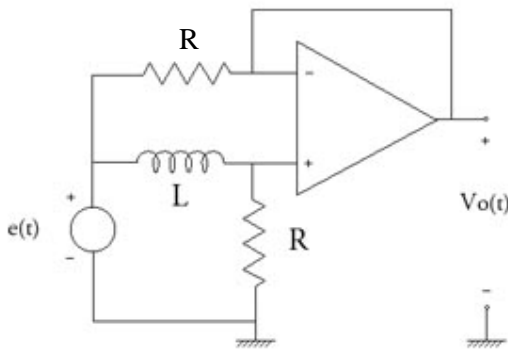


figura 1

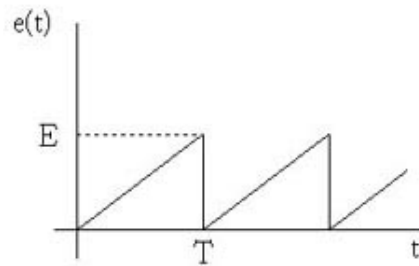


figura 2

## Sistemas Lineales 2

**Marzo del 2001**

### Ejercicio 2

a) En el circuito de la figura 1 hallar,  $Z_v$  en función de  $Z$ .

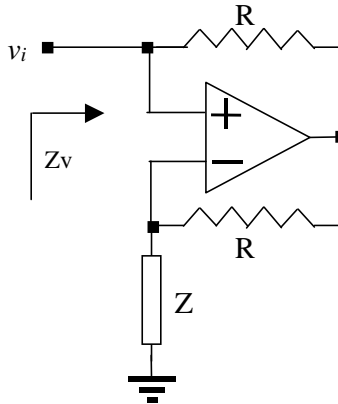


Figura 1

b)

- i) En el circuito de la figura 2 hallar la transferencia  $H(s) = \frac{V_o(s)}{V_i(s)}$
- ii) ¿Es el circuito estable?
- iii) Demostrar que si  $C = \frac{1}{L\omega_1^2}$  y  $R = L\omega_1 \left(10 - \frac{1}{10}\right)$ ,

$$H(s) = \frac{s^2 + \omega_1^2}{\left(s + \frac{\omega_1}{10}\right)(s - 10\omega_1)}$$

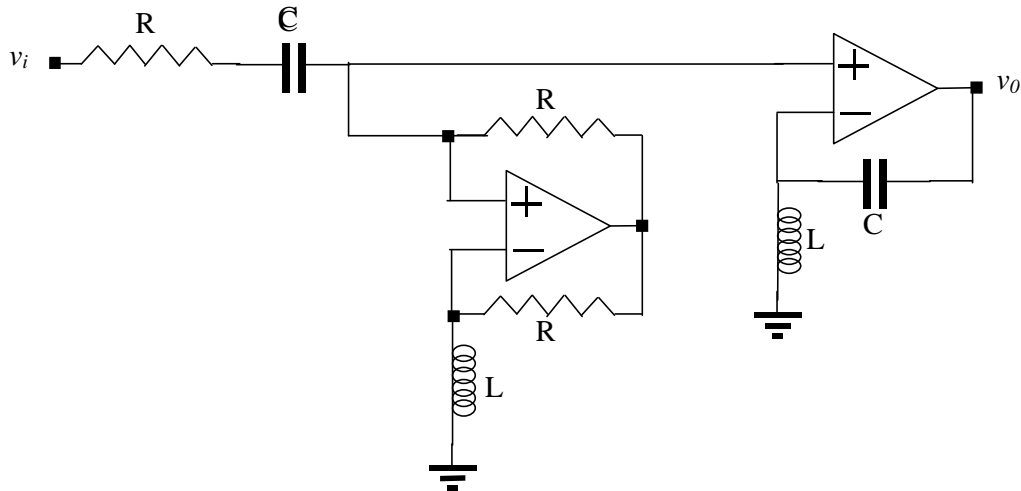


Figura 2

- c) En las condiciones de la parte b)iii) estudiar por Nyquist la estabilidad del sistema de la figura 3.

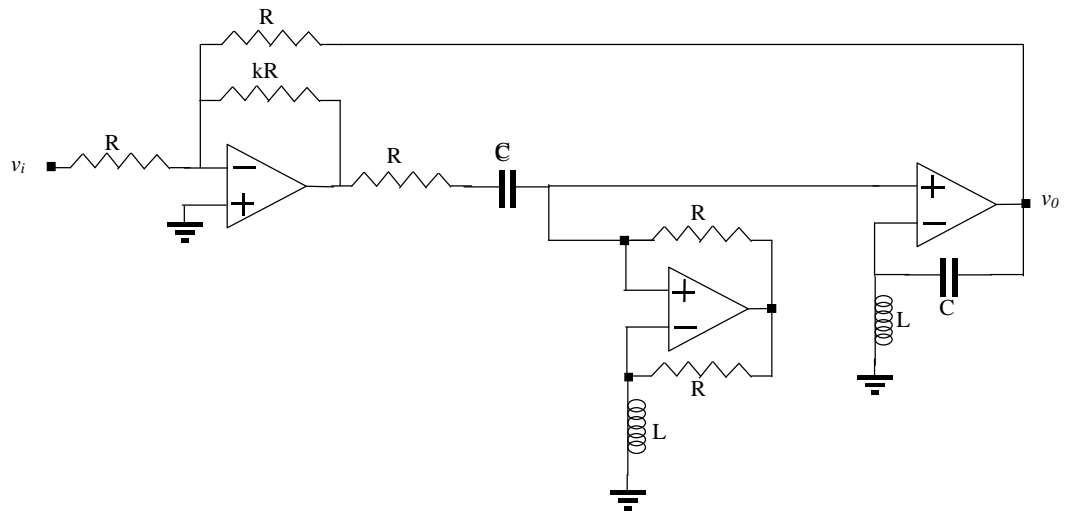
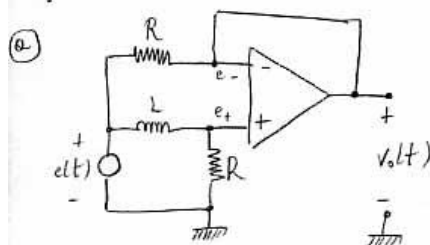


Figura 3

Ejercicio 1:

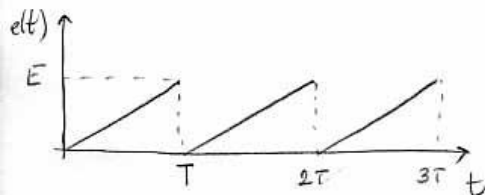


Con el A.O. ideal trabajando en zona lineal tenemos  $e_+ = v_o(s)$   
Como no toma corriente, del divisor de tensiones resulta:

$$V_o(s) = \frac{R}{R+Ls} E(s) \Rightarrow H(s) = \frac{\omega_0}{s + \omega_0}, \quad \omega_0 = \frac{R}{L}$$

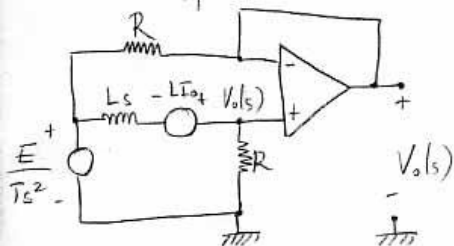
②  $H(j\omega) = \frac{\omega_0}{j\omega + \omega_0}$ . Sea  $c_0(e)$  el valor medio de la entrada  $e(t)$ .

$\Rightarrow c_0(v_o) = c_0(e) H(j0) = c_0(e)$



$\Rightarrow c_0(e) = \frac{1}{T} \int_0^T e(t) dt = \frac{E}{2} \Rightarrow c_0(v_o) = \frac{E}{2}$

③ Para obtener  $v_o(t)$  en régimen, supongo que ha pasado mucho tiempo de forma de asegurar que el transitorio se ha extinguido, y fijo mi origen de tiempo en el arranque de un período. En dicho instante hay un dato previo de corriente por la bobina  $I_0$ . El circuito equivalente a estudiar en bloque resulta:



$\Rightarrow V_o(s) = \frac{\omega_0}{s + \omega_0} \left[ \frac{E}{Ts^2} + LI_0 \right] = \frac{E}{T} \frac{\omega_0}{s^2(s + \omega_0)} + LI_0 \frac{\omega_0}{s + \omega_0}$

Antitransformando cada una de las expresiones:

$\Rightarrow v_o(t) = \left[ \frac{E}{T\omega_0} (\omega_0 t - 1 + e^{-\omega_0 t}) + LI_0 \omega_0 e^{-\omega_0 t} \right] \gamma(t)$

Para imponer que sea la solución en régimen se debe verificar:  $I_0 = \frac{v_o(T)}{R}$

$\Rightarrow I_0 = \frac{E}{RT\omega_0} (\omega_0 T - 1 + e^{-\omega_0 T}) + I_0 e^{-\omega_0 T} \Rightarrow I_0 = \frac{E}{RT\omega_0} \left( \frac{\omega_0 T - 1 + e^{-\omega_0 T}}{1 - e^{-\omega_0 T}} \right)$

Por lo tanto  $v_o(t)$  en régimen es la prolongación  $T$ -periódica de  $v_o$  hallada para un período. El valor de  $I_o$  es el calculado.

② Otra forma consiste en obtener la representación en Series de Fourier de  $v_o(t)$ .

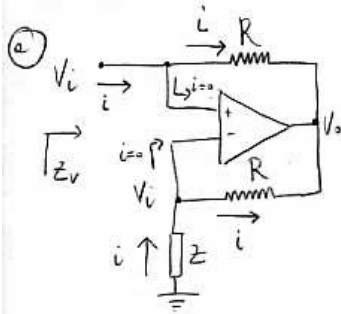
Sea  $e(t) = \sum_{n \in \mathbb{Z}} c_n(e) e^{j \frac{2\pi}{T} n t}$  la representación en Series de Fourier de  $e(t)$ .

luego sabemos que  $v_o(t) = \sum_{n \in \mathbb{Z}} H(j \frac{2\pi}{T} n) c_n(e) e^{j \frac{2\pi}{T} n t}$  donde  $H(j \frac{2\pi}{T} n) c_n(e) = c_n(v_o)$

Recuerda que esta expresión es solo válida para la solución permanente en régimen de la salida

## Ejercicio 2:

3



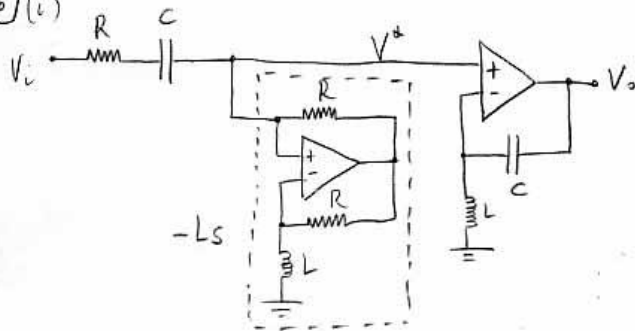
Sea el A.O. ideal trabajando en zona lineal, por el principio

virtual tenemos que  $v_- = v_+$

Sea  $i = \frac{V_i - V_o}{R}$ , como el A.O. no toma corriente se

cumple que  $V_i = -Zi \Rightarrow \boxed{Z_v = -Z}$

b) (i)



Planteando un par de ecuaciones de tensión:

$$V^* = \frac{-Ls}{R + \frac{1}{Cs} - Ls} V_i$$

$$V^* = \frac{Ls}{\frac{1}{Cs} + Ls} V_o$$

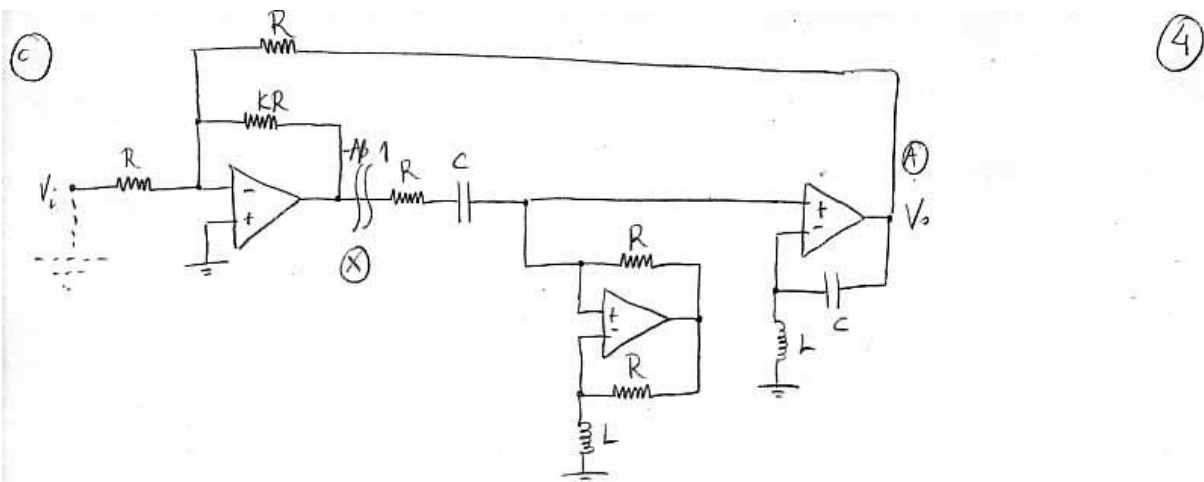
$$\Rightarrow \frac{-V_i}{-Ls^2 + Rs + 1} = \frac{V_o}{Ls^2 + 1} \Rightarrow \boxed{H(s) = \frac{s^2 + \frac{1}{LC}}{s^2 - \frac{R}{L}s - \frac{1}{LC}}}$$

(ii) los polos del sistema son  $s = \frac{R}{L} \pm \sqrt{\left(\frac{R}{L}\right)^2 + \frac{4}{LC}}$ . Los polos son reales y se observa que siempre, al menos uno de ellos será positivo. El sistema es inestable BIBO.

$$(iii) \omega_1^2 = \frac{1}{LC} \text{ y } \frac{R}{L} = \omega_1 \left(10 - \frac{1}{10}\right) \Rightarrow H(s) = \frac{s^2 + \omega_1^2}{s^2 - \omega_1 \left(10 - \frac{1}{10}\right)s - \omega_1^2}$$

Efectivamente puede factorizarse como:

$$\boxed{H(s) = \frac{s^2 + \omega_1^2}{\left(s + \frac{\omega_1}{10}\right)\left(s - 10\omega_1\right)}}$$



Abro el lazo e injecto una señal unitaria en (X). Segue a la vuelta tengo  $-A\beta(s)$ .  
Reconociendo el bloque ya estudiado, en (A) tengo H(s). Reconociendo la etapa inversora  
de ganancia  $-K$ , tenemos que

$$-A\beta(s) = -K \frac{s^2 + \omega_1^2}{(s + \frac{\omega_1}{10})(s - 10\omega_1)}$$

Hacemos los diagramas de Bode de  $A\beta(j\omega) = K \frac{(j\omega)^2 + \omega_1^2}{(j\omega + \frac{\omega_1}{10})(j\omega - 10\omega_1)}$

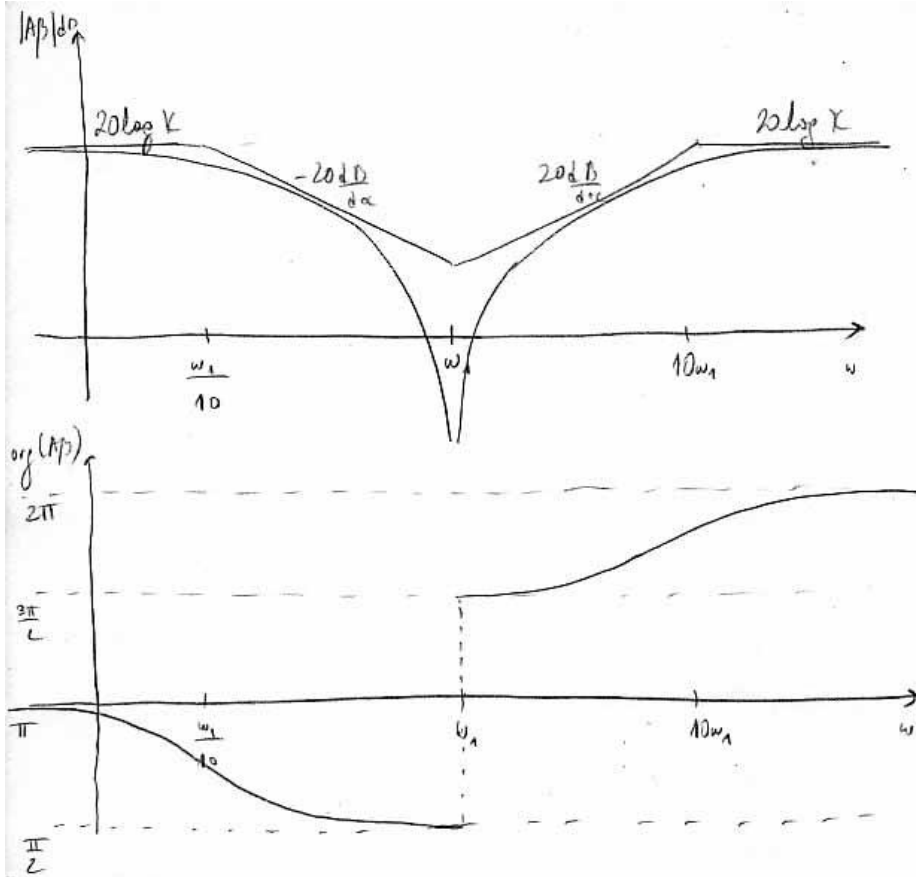
Para  $\omega \ll \frac{\omega_1}{10} \Rightarrow A\beta(j\omega) \approx -K \Rightarrow \begin{cases} |A\beta|_{dB} \approx 20 \log K \text{ dB} \\ \arg(A\beta) \approx \pi \end{cases}$

Para  $\frac{\omega_1}{10} \ll \omega \ll \omega_1 \Rightarrow A\beta(j\omega) \approx \frac{-K\omega_1}{10j\omega} \Rightarrow \begin{cases} |A\beta|_{dB} = 20 \log(\frac{\omega_1 K}{10}) - 20 \log \omega \text{ dB} \\ \arg(A\beta) \approx \frac{\pi}{2} \end{cases}$

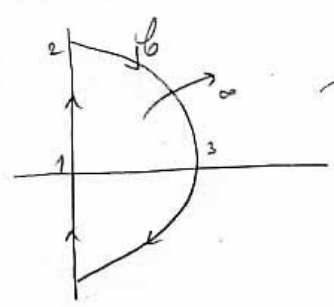
Para  $\omega_1 \ll \omega \ll 10\omega_1 \Rightarrow A\beta(j\omega) \approx \frac{-K j\omega}{10\omega_1} \Rightarrow \begin{cases} |A\beta|_{dB} \approx 20 \log(\frac{K}{10\omega_1}) + 20 \log \omega \text{ dB} \\ \arg(A\beta) \approx \frac{3\pi}{2} \end{cases}$

Para  $\omega \gg 10\omega_1 \Rightarrow A\beta(j\omega) \approx K \Rightarrow \begin{cases} |A\beta|_{dB} = 20 \log K \\ \arg(A\beta) \approx 2\pi \end{cases}$

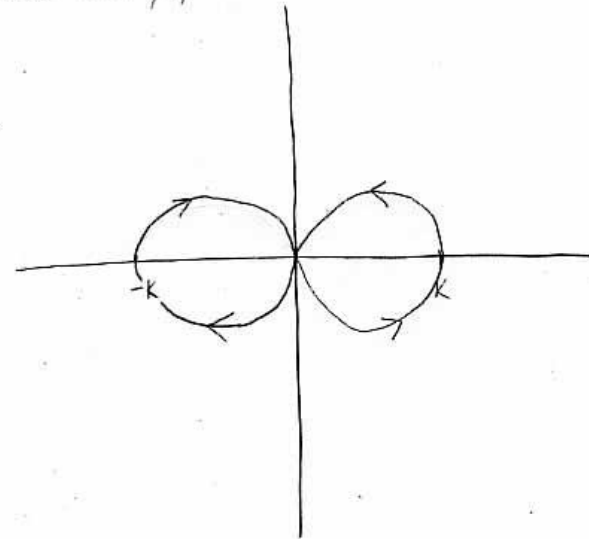
5



Estudiamos la estabilidad según el criterio de Nyquist



AP



De 1 a 2 utilizo la información del Bode

De la 3 se mapea a K.

El resto, simetría respecto al eje real.

Para la curva elegida  $\rightarrow P=1 \Rightarrow N=Z-P$  y para estabilidad  $Z=0$

$\Rightarrow N=-1$

Se distinguen dos zonas  $\left\{ \begin{array}{l} -K < -1 \Rightarrow K > 1, N=1 \\ -K \geq -1 \Rightarrow K \leq 1, N=0 \end{array} \right. \Rightarrow \text{Es } \underline{\text{INESTABLE}} \forall K \geq 0$