

Respuesta temporal, sistema de orden 2, Mp

Transparencias

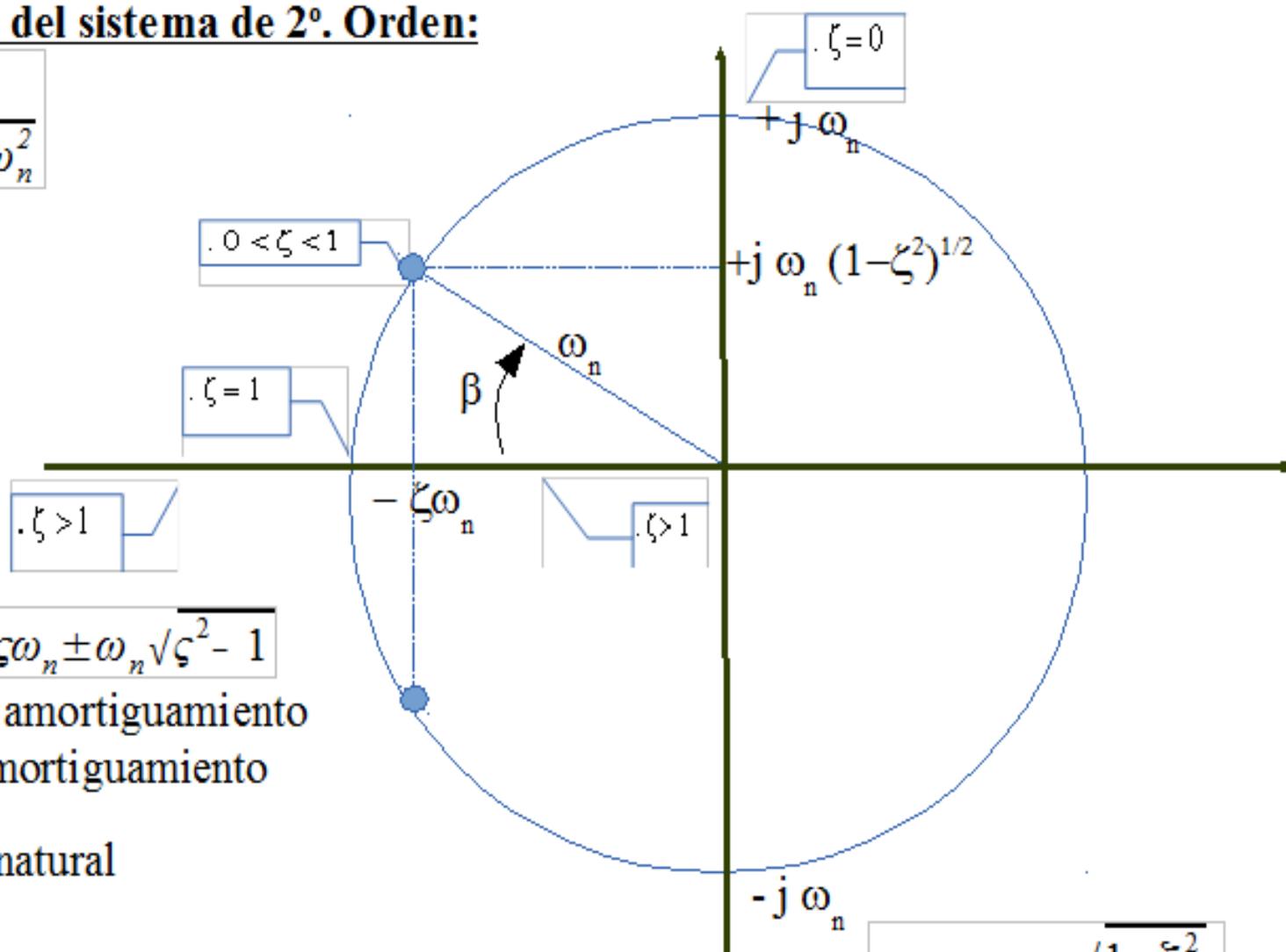
Introducción a la Teoría de Control

R. Canetti 2013

IIE-Fing-UdelaR

Respuesta temporal del sistema de 2º. Orden:

$$H(s) = \frac{\omega_n^2}{s^2 + 2\zeta\omega_n s + \omega_n^2}$$



polos en: $p_1, p_2 = -\zeta\omega_n \pm \omega_n \sqrt{\zeta^2 - 1}$

ζ -relación de amortiguamiento

$\zeta\omega_n$ -factor de amortiguamiento

ω_n

-frecuencia natural

ω_n

$\omega_d = \omega_n \sqrt{1 - \zeta^2}$ -frecuencia real o natural amortiguada

$$\beta = \text{artg}\left(\frac{\sqrt{1 - \zeta^2}}{\zeta}\right)$$

Sistema de orden 2:

$$H(s) = \frac{\omega_n^2}{s^2 + 2\zeta\omega_n s + \omega_n^2}$$

RESPUESTA A IMPULSO

$$\zeta = 0 \quad y(t) = \omega_n \operatorname{sen}(\omega_n t)$$

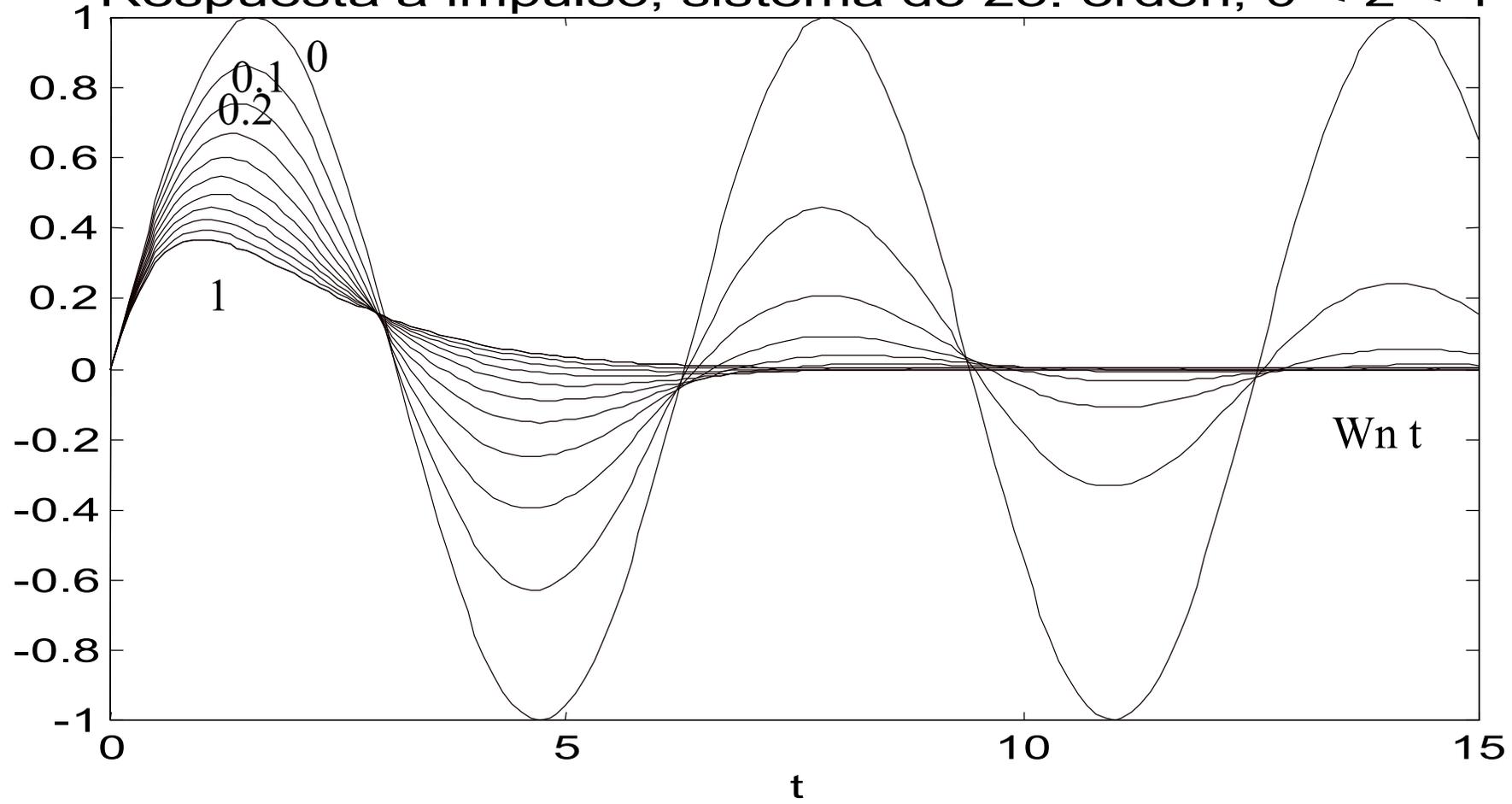
$$0 < \zeta < 1 \quad y(t) = \frac{\omega_n}{\sqrt{1-\zeta^2}} e^{-\zeta\omega_n t} \operatorname{sen}(\omega_n \sqrt{1-\zeta^2} t)$$

$$\zeta = 1 \quad y(t) = \omega_n^2 t e^{-\omega_n t}$$

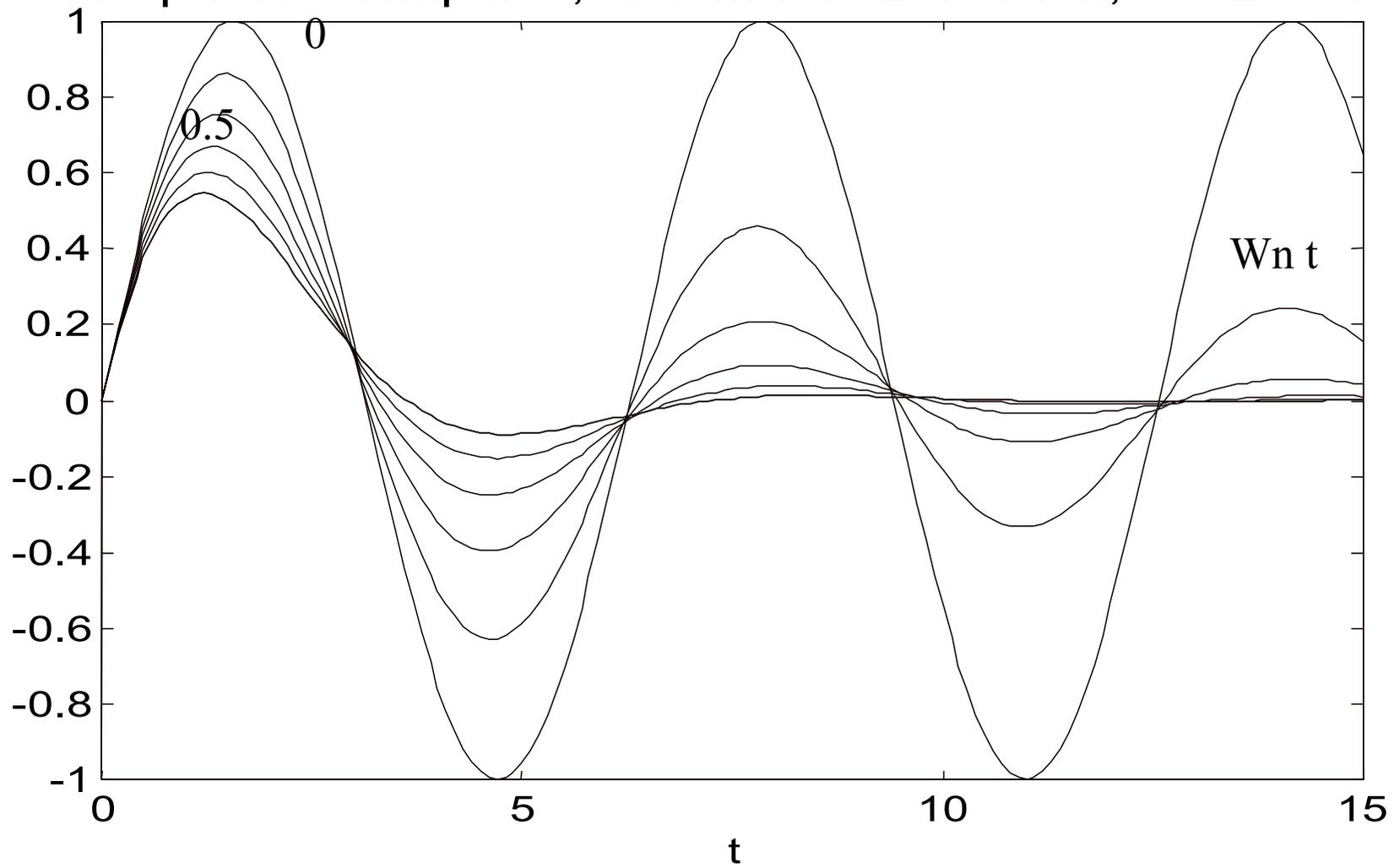
$$\zeta > 1 \quad y(t) = \frac{\omega_n (e^{-Bt} - e^{-At})}{2\sqrt{\zeta^2 - 1}}$$

con: $A = \omega_n (\zeta + \sqrt{\zeta^2 - 1})$ $B = \omega_n (\zeta - \sqrt{\zeta^2 - 1})$ (posición de $-p_i$)

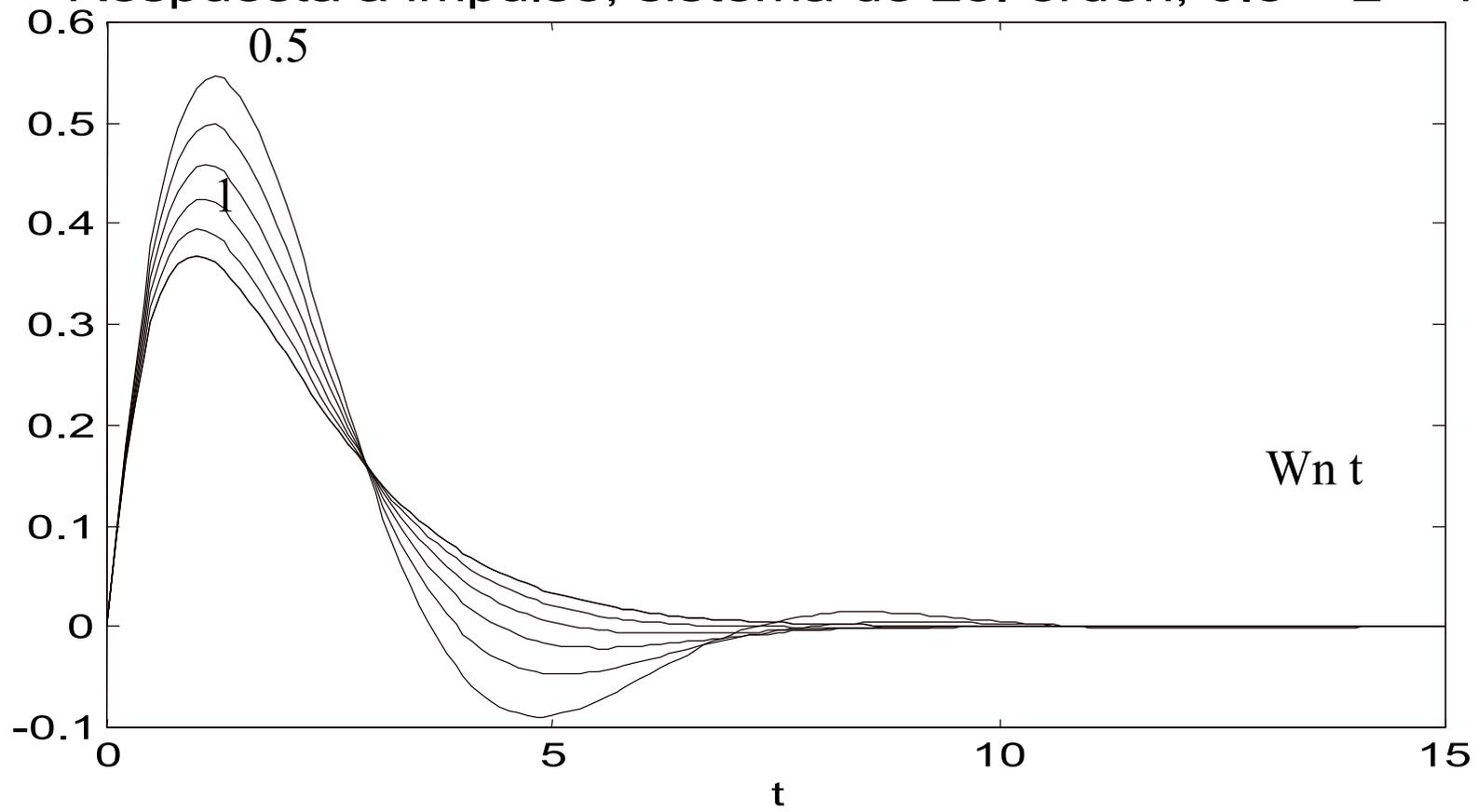
Respuesta a impulso, sistema de 2o. orden, $0 < z < 1$



Respuesta a impulso, sistema de 2o. orden, $0 < z < 0.5$



Respuesta a impulso, sistema de 2o. orden, $0.5 < z < 1$



Respuesta a escalón:

$$\zeta=0 \quad y(t)=1-\cos(\omega_n t)$$

$$0 < \zeta < 1 \quad y(t)=1-\frac{e^{-\zeta\omega_n t}}{\sqrt{1-\zeta^2}} \operatorname{sen}\left(\overbrace{\omega_n \sqrt{1-\zeta^2}}^{\omega_d} t + \operatorname{artg} \overbrace{\frac{\sqrt{1-\zeta^2}}{\zeta}}^{\beta}\right)$$

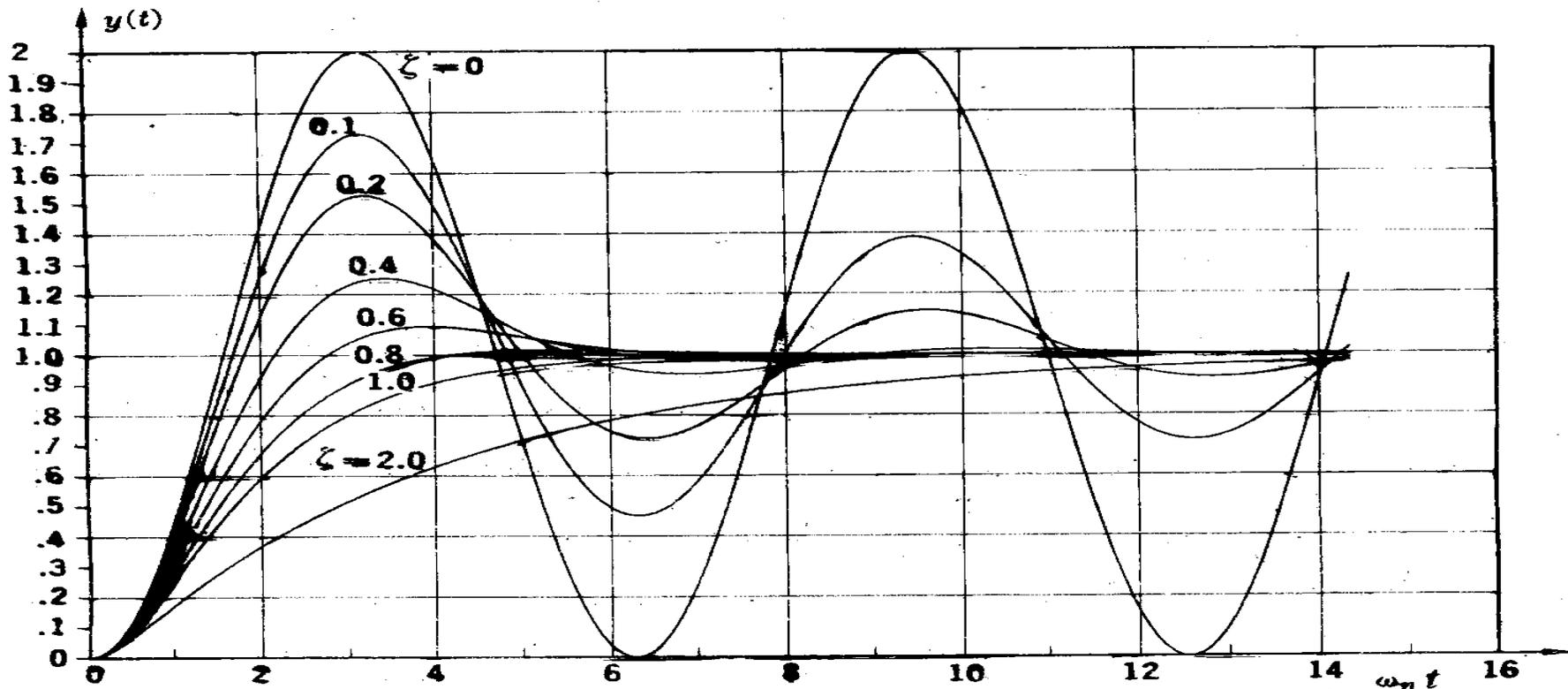
$$\zeta=1 \quad y(t)=1-e^{-\omega_n t}(1+\omega_n t)$$

$$\zeta > 1 \quad y(t)=1+\frac{\omega_n}{2\sqrt{\zeta^2-1}}\left(\frac{e^{-At}}{A}-\frac{e^{-Bt}}{B}\right)$$

$$\text{con:} \quad A=\omega_n(\zeta+\sqrt{\zeta^2-1}) \quad B=\omega_n(\zeta-\sqrt{\zeta^2-1}) \quad (\text{posición de } -p_i)$$

Respuesta a escalón, sistema de segundo orden si $0 < \zeta < 1$.

Sist.: $H(s) = \frac{w_n^2}{s^2 + 2\zeta w_n s + w_n^2}$ Respuesta: $y(t) = 1 - \frac{1}{\sqrt{1-\zeta^2}} e^{-\zeta w_n t} \text{sen}(\omega_d t + \text{artg}(\frac{\sqrt{1-\zeta^2}}{\zeta}))$



La gráfica muestra la respuesta del sistema subamortiguado ($\zeta < 1$) vs. tiempo generalizado $w_n.t$

Determinación de Mp y tp

Mp es el máximo exceso por encima del valor asintótico final. (en p.u. o en %).

Para determinar Mp, calcularemos el instante que ocurre el pico (tp), y luego evaluaremos $M_p = y(t_p) - 1$

Los extremos relativos de y(t) se obtienen anulando la derivada y'(t). Pero la derivada de la respuesta a escalón es la respuesta a impulso.

$$y'(t) = 0 \quad \longrightarrow \quad y'(t) = \frac{\omega_n}{\sqrt{1-\zeta^2}} e^{-\zeta\omega_n t} \operatorname{sen}(\omega_n \sqrt{1-\zeta^2} t) = 0$$

Como los dos primeros factores no se anulan (solo la función seno), eso se cumple en los instantes t*:

$$(\omega_n \sqrt{1-\zeta^2} t^*) = l\pi \quad \text{con } l=0,1,2,\dots \quad \Rightarrow \quad t_p = \frac{\pi}{\omega_n \sqrt{1-\zeta^2}} \quad (\text{el primer máximo})$$

$$M_p = y(t_p) - 1 = \frac{-1}{\sqrt{1-\zeta^2}} e^{-\zeta\omega_n t_p} \operatorname{sen}\left(\omega_n \sqrt{1-\zeta^2} t_p + \operatorname{artg}\left(\frac{\sqrt{1-\zeta^2}}{\zeta}\right)\right)$$

sustituyendo t_p por su valor:

$$M_p = \frac{-1}{\sqrt{1-\zeta^2}} e^{\frac{-\zeta\pi}{\sqrt{1-\zeta^2}}} \underbrace{\text{sen}\left(\pi + \text{artg}\left(\frac{\sqrt{1-\zeta^2}}{\zeta}\right)\right)}_{-\text{sen}(\text{artg}())} = \frac{1}{\sqrt{1-\zeta^2}} e^{\frac{-\zeta\pi}{\sqrt{1-\zeta^2}}} \underbrace{\text{sen}\left(\text{artg}\left(\frac{\sqrt{1-\zeta^2}}{\zeta}\right)\right)}_{\sqrt{1-\zeta^2}} \overbrace{\hspace{10em}}^{\beta}$$

Recordando que

$$\beta = \text{artg}\left(\frac{\sqrt{1-\zeta^2}}{\zeta}\right) \quad \text{entonces} \quad \text{sen}(\beta) = \sqrt{1-\zeta^2} \quad \Rightarrow \quad \boxed{M_p = e^{\frac{-\zeta\pi}{\sqrt{1-\zeta^2}}}}$$

El sobretiro es una función monótona decreciente de ζ . Cuando $\zeta = 0$, $M_p = 1$.

Cuando $\zeta = 1$, $M_p = 0$.

$$M_p = e^{-\frac{\pi \cdot \zeta}{\sqrt{1-\zeta^2}}}$$

Sobretiro M_p vs. amortiguamiento relativo z - Sistema de orden 2

