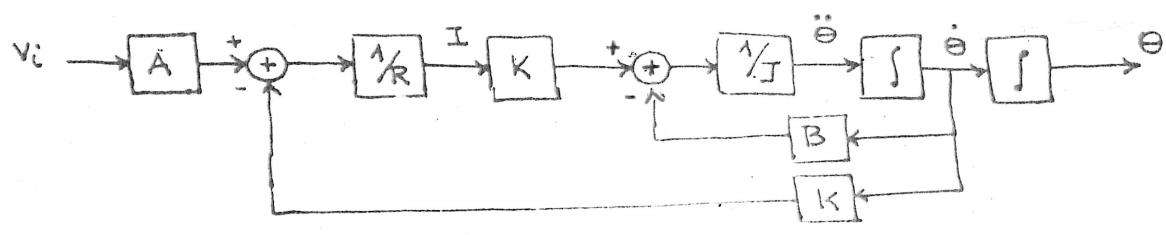


a) $L \approx 0 \Rightarrow I = \frac{AV_i - K\dot{\theta}}{R}$

$J\ddot{\theta} + B\dot{\theta} = K \left(\frac{AV_i - K\dot{\theta}}{R} \right)$



$G(s) = \frac{\theta(s)}{V_i(s)} = \frac{KA/R}{s(Js + B + K^2/R)}$

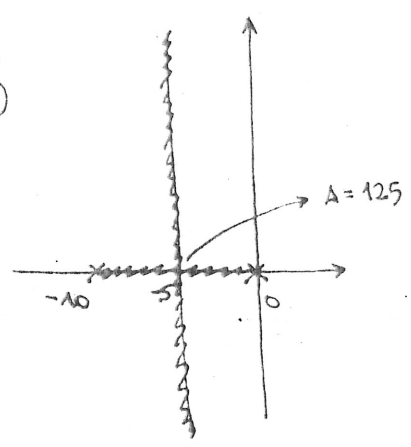
b) $T = 0,1 \text{ V/rad} \Rightarrow H(s) = \frac{G(s)}{1 + T \cdot G(s)}$

$G(s) = \frac{2 \cdot A}{s(s+10)}$

$H(s) = \frac{2 \cdot A}{s(s+10) + 0,2A}$

Es estable $\forall A (> 0)$

c) $G^0(s) = \frac{0,2A}{s(s+10)}$



$s^2 + 10s + 0,2A = (s+5)^2 \Rightarrow A = 125$

Caso 1) $A = 125 \quad (\zeta = 1)$

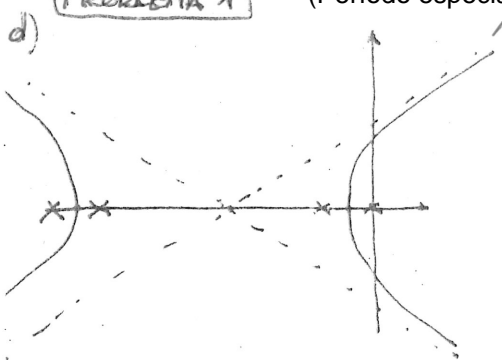
$t_{R,10}^{90} = 0,67 \text{ s}$

Caso 2) $A = 250 \quad (\zeta = \frac{\sqrt{3}}{2})$

$t_{R,10}^{90} = 0,31 \text{ s}$

Ambos tienen sobretiro $< 5\%$, pero el primero no cumple la condición en el tiempo de levantamiento ($0,67 > 0,5 \text{ s}$)

$\Rightarrow A = 250$



∃ valores de A que inestabilizan el sistema.

Cond. de estabilidad: $A < A_{critico}$

e) $T_m = 0,15$
 $A = 250$

$$H(s) = \frac{500}{s^2 + 10s + 50}$$

$$\bar{H}(z) = \frac{z-1}{z} \cdot Z \left\{ Z^{-1} \left(\frac{H(s)}{s} \right) \Big|_{t=kT_m} \right\}$$

$$\begin{aligned} b_1 &= 1 - e^{-0,15} (\cos 0,5 + \sin 0,5) \\ b_2 &= e^{-1} + e^{-0,15} (\sin 0,5 - \cos 0,5) \\ a_1 &= -2e^{-0,15} \cos 0,5 \\ a_2 &= e^{-1} \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \bar{H}(z) = \frac{0,177z + 0,126}{z^2 - 1,065z + 0,368} \cdot 10$$

$$Y(z) = z^{-2} \cdot \frac{z}{z-1} + 0,5z^{-1} = \frac{0,5(z+1)}{z(z-1)}$$

$$; U(z) = \frac{z}{z-1}$$

$$Y(z) = \frac{C(z)H(z)}{1 + C(z)H(z)} \cdot U(z) \Rightarrow C(z) = \frac{Y(z)}{H(z)[U(z) - Y(z)]}$$

Al substituir queda

$$C(z) = \frac{(z^2 - 1,065z + 0,368)(z+1)}{z(z-1)(z+1/2)(1,77z + 1,26)}$$

Como la transf. es única, se puede expresar como $\frac{Y(z)}{U(z)} = \frac{0,5(z+1)}{z^2}$

Los polos están ambos en $z=0$

y el sistema es estable ($|z| < 1$ de los polos del lazo cerrado)