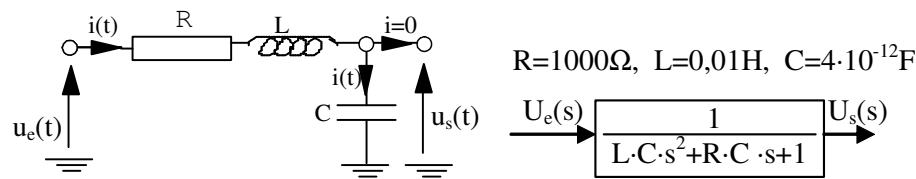


Se pretende utilizar el circuito de la figura, cuya función de transferencia se indica, como amplificador resonante de tensión para una determinada frecuencia:



- Clasifique el sistema: Orden del sistema, nº de polos y/o ceros, estabilidad, amortiguamiento, tipo.
- ¿Cuál es la frecuencia de resonancia del sistema? (es decir, la frecuencia de entrada que más va a amplificar)
- ¿Cuál es la ganancia del sistema a la frecuencia de resonancia?
- Dibuje los puntos que corresponden en los diagramas de Bode, Magnitud-Fase y Polar, a las frecuencias 10^6 , $5 \cdot 10^6$ y 10^7 rad/s para el sistema dado.
- Complete el trazado aproximado de las curvas de los tres diagramas.

$$\frac{U_s(s)}{U_e(s)} = \frac{1}{LC \cdot s^2 + R \cdot C \cdot s + 1} = \frac{1}{4 \cdot 10^{-14} s^2 + 4 \cdot 10^{-9} s + 1} = \frac{K}{\frac{s^2}{\omega_n^2} + \frac{2\xi}{\omega_n} s + 1}$$

$$K=1; \quad \begin{cases} 4 \cdot 10^{-14} = \frac{1}{\omega_n^2} & \omega_n = 5 \cdot 10^6 \\ \frac{2\xi}{\omega_n} = 4 \cdot 10^{-9} & \xi = 0,01 \end{cases}$$

$$4 \cdot 10^{-14} s^2 + 4 \cdot 10^{-9} s + 1 = 0 \Rightarrow s_{1,2} = -5 \cdot 10^4 \pm 4,99975 \cdot 10^6 j$$

- a) Se trata de un sistema de 2º Orden que tiene es su función de transferencia 2 polos complejos conjugados. El sistema no tiene ceros.

El sistema será estable ya que la parte real de los polos es negativa y subamortiguado ya que los polos son complejos y $0 < \xi < 1$.

El sistema es de tipo 0 ya que no tiene ningún polo en el origen. ($s=0$)

b) $\omega_r = \omega_n \sqrt{1 - 2\xi^2} = \underline{4,9995 \cdot 10^6}$ Frecuencia de Resonancia

c) $M_r = \frac{1}{2\xi\sqrt{1-\xi^2}} = \underline{50,0025}$ es el pico de resonancia.

$$20 \log 50,0025 = \underline{33,98} \text{ en dB}$$

como $K=1$, $20 \cdot \log 1 = 0$, es la ganancia a bajas frecuencias $\Rightarrow 33,98 + 0 = \underline{33,98 \text{ dB}}$

es la ganancia a la frecuencia de resonancia (o bien $50,0025 \cdot 1 = 50,0025$)

d) Los valores de ganancia y módulo se pueden obtener directamente de representaciones gráficas de la respuesta en frecuencia del sistema, o de la propia función de transferencia:

$$\frac{U_s(s)}{U_e(s)} = \frac{1}{4 \cdot 10^{-14} s^2 + 4 \cdot 10^9 s + 1} = G(s)$$

$$G(j\omega) = \frac{1}{4 \cdot 10^{-14} (j\omega)^2 + 4 \cdot 10^9 j\omega + 1} = \frac{1}{(1 - 4 \cdot 10^{-14} \omega^2) + j \cdot 4 \cdot 10^9 \omega}$$

$$|G(j\omega)| = \frac{1}{\sqrt{(1 - 4 \cdot 10^{-14} \omega^2)^2 + (4 \cdot 10^9 \omega)^2}}$$

$$\angle G(j\omega) = -\arctg \frac{4 \cdot 10^9 \omega}{1 - 4 \cdot 10^{-14} \omega^2}$$

$$\omega = 10^6 \begin{cases} |G(j\omega)| = 1.041 & A(\omega) = 20 \log 1.041 = 0.355 \text{ dB} \\ |G(j\omega)| = -4.16 \cdot 10^{-3} & \psi(\omega) = -0.2337^\circ \end{cases}$$

$$\omega = 5 \cdot 10^6 \begin{cases} |G(j\omega)| = 50 & A(\omega) = 33.98 \text{ dB} \\ |G(j\omega)| = -1.571 & \psi(\omega) = -90^\circ \end{cases}$$

$$\omega = 10^7 \begin{cases} |G(j\omega)| = 0.333 & A(\omega) = -9.543 \text{ dB} \\ |G(j\omega)| = -3.1283 & A(\omega) = -17.9236^\circ \end{cases}$$

Con estos valores realizamos el trazado de las representaciones gráficas para obtener un resultado más preciso.

