

Diseño de reguladores

Dado un proceso con función de transferencia:

$$G(s) = \frac{s + 2,20}{s^2 + 1,30s + 4,60}$$

Y el controlador:

$$D(s) = K \cdot \frac{s + 4,40}{s}$$

Responda a las siguientes preguntas:

1. Dibuje en la siguiente plantilla el lugar de las raíces y el diagrama de Bode para el sistema descrito:

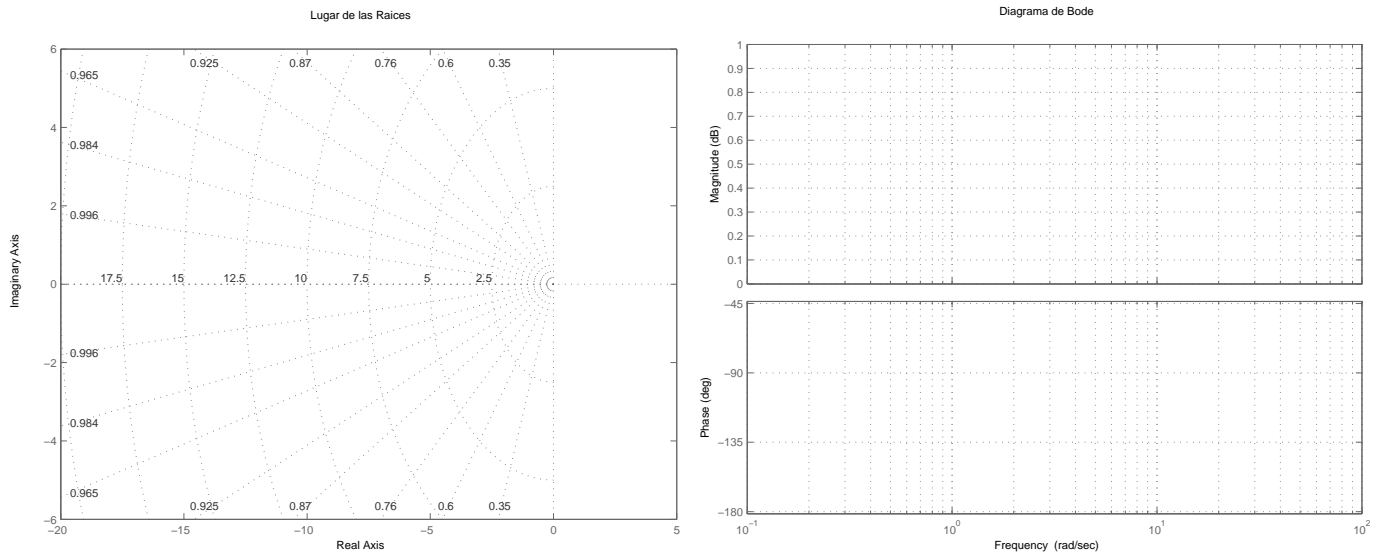


Figura 1: Lugar de las Raíces y Bode para el sistema descrito

2. Los valores positivos de K que hacen el sistema inestable son:
 El margen de ganancia es: $MG =$
 El margen de fase es: $MF =$
3. Dibuje la respuesta ante un escalón unitario en la referencia dando a K los siguientes valores: $K_1 = 9,8$ y $K_2 = 14,7$

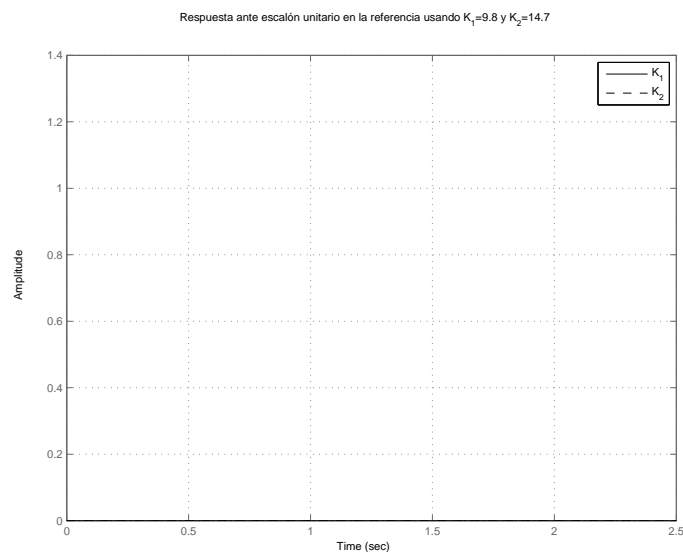


Figura 2: Respuesta ante escalón unitario en la referencia usando K_1 y K_2

4. Los polos en cadena cerrada utilizando $K_1 = 9,8$ y $K_2 = 14,7$ son respectivamente:

$s =$,

$s =$

5. Los errores de posición en régimen permanente utilizando $K_1 = 9,8$ y $K_2 = 14,7$ son respectivamente: $e_{rpp1} =$,

$e_{rpp2} =$

6. Las sobreoscilaciones de la respuesta utilizando $K_1 = 9,8$ y $K_2 = 14,7$ son respectivamente: $M_{p1} =$,

$M_{p2} =$

7. Si $D(s) = K_c \cdot (s + z) \cdot \frac{1}{s+15,1}$, $G(s) = 205 \cdot \frac{1}{s+12} \cdot \frac{s+3}{s^2+3,0s+51,2}$, $H(s) = 1$ y se desea que el sistema tenga una respuesta ante entrada escalón con un factor de amortiguamiento $\zeta = 0,800$ y una frecuencia natural no amortiguada $\omega_n = 10,74$. Para esas condiciones los valores z y K_c deben ser respectivamente: $z =$, $K_c =$

8. Para el mismo sistema $G(s)$ del apartado anterior diseñe una red de atraso de fase, $D(s) = K_c \frac{s+z}{s+p}$, de modo que el sistema presente: $MF \approx 45^\circ$ y $e_p \approx 15$ Para esas condiciones los valores z, p y K_c deben ser respectivamente: $z =$,

$p =$,

$K_c =$

Dibuje el diagrama de Bode del sistema original, con la compensación proporcional, el compensador y el sistema con el compensador

Compensación con red de atraso de fase

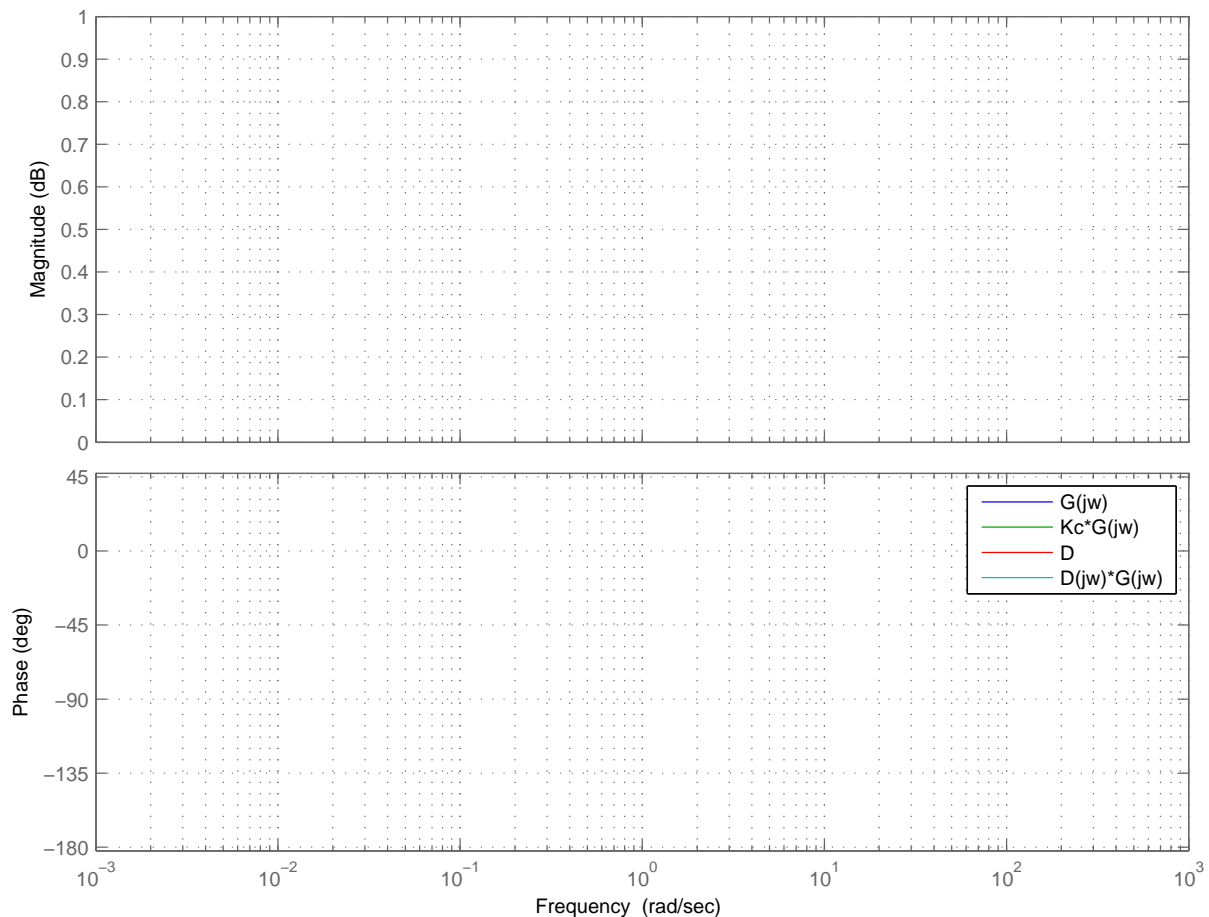


Figura 3: Diseño en frecuencia