



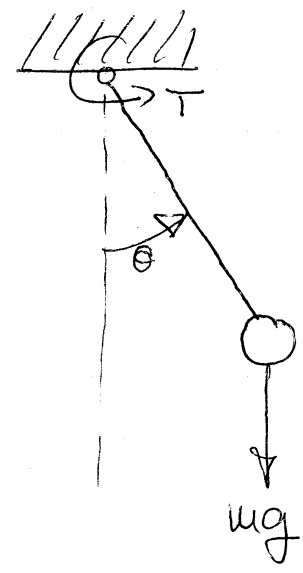
Introducción a la simulación

A) Simulación de un péndulo

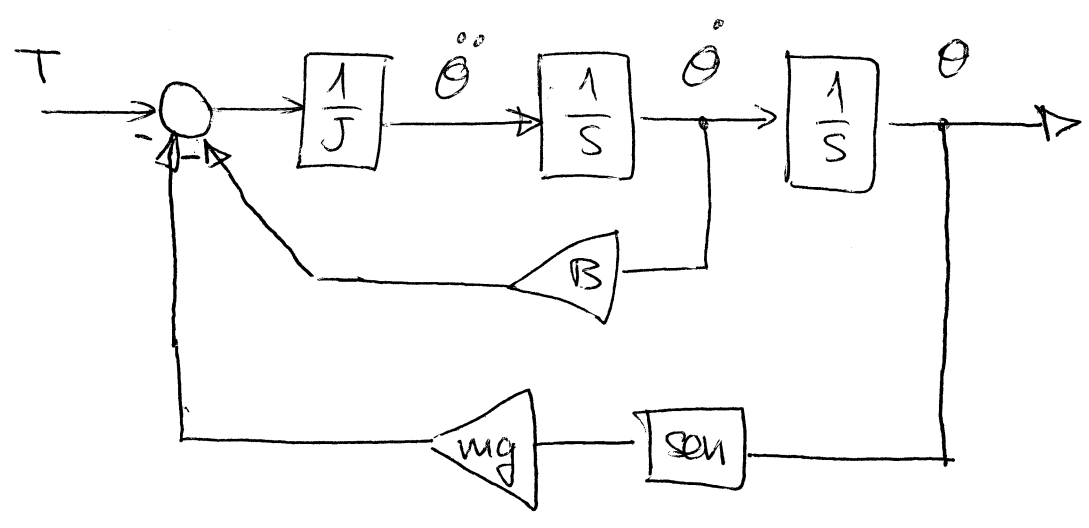
1) Ecuaciones

$$J \frac{d^2\theta}{dt^2} = -mg \sin\theta - B \frac{d\theta}{dt} + T$$

$$J \frac{d^2\theta}{dt^2} + B \frac{d\theta}{dt} + mg \sin\theta = T$$




2) Diagrama de bloques



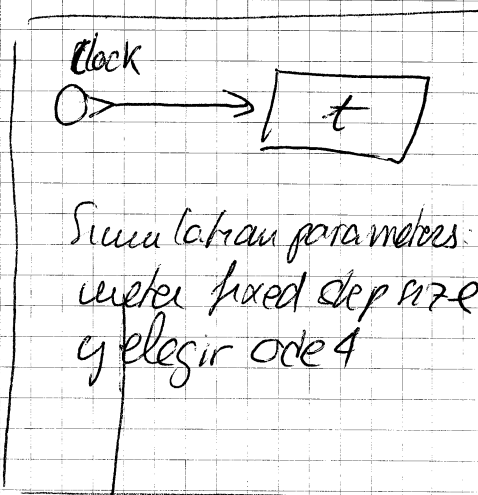
vector en Simulink

Simular e interpretar

Bloques integrador
 "Estado" almacena
 las condiciones
 iniciales

 ↑
 poniendo bloques
 así es muy fácil
 obtener cond. derivada

8

↓
Reorganización gráfica
de los resultados
y
animación

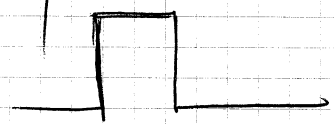


```
for k = 1 : length(t); figure (1);
    plot([0, t*exp(j*(t-1)/2)]);
    axis([t-2 2 -2 2]);
    drawnow;
end
```

↓ según con:

a) distintas entradas
del par

b) distintos valores de los parámetros



- m → via voie la freq. del par de n
- l → voie la frecuencia (holgfemaire)
- g → voie la frecuencia (Tedo Dupre)
- B → modo viscoso / "ajuste pegajoso"
viscosidad - - -



B) linealización en torno a un pto de equilibrio
definido por $T=0$

$$J \frac{d^2\theta}{dt^2} + B \frac{d\theta}{dt} + mgl \cos\theta_0 \cdot \Delta\theta = T$$

$$T=0 \Rightarrow \theta_0 = 0$$

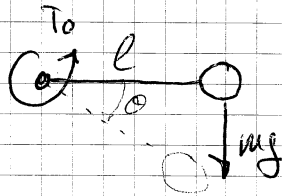
$$(Js^2 + Bs + mgl) \theta(s) = T(s)$$

$$\theta(s) = \frac{1}{Js^2 + Bs + mgl} \cdot T(s)$$

modelo válido en torno a $\theta=0$

usar la fdt y componer
para \neq perturbaciones

C) Medir en torno a $\theta = \pi/2$



Equilibrio: $\frac{d}{dt} = 0 \rightarrow mgl \cos \theta = T$

$$T_0 = mgl$$

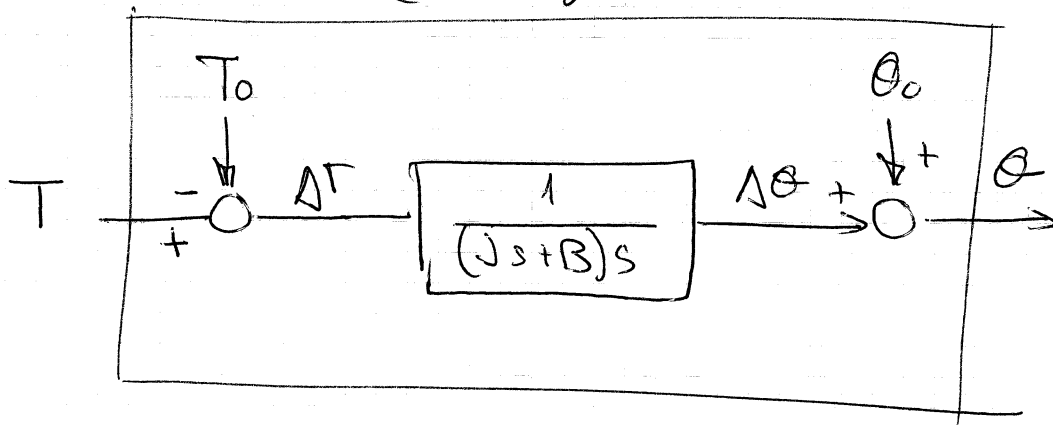
$$\theta_0 = \frac{\pi}{2}$$

$$J \frac{d^2 \theta}{dt^2} + B \frac{d\theta}{dt} + mgl \cos \theta \cdot \Delta \theta = T$$

Q

$$Js^2 \theta + Bs \theta = T$$

$$\theta = \frac{1}{(Js + Bs)s} \cdot T$$



Comparar este con el de verdad.