

Un proceso dado tiene la siguiente función de transferencia:

$$G(s) = \frac{s + 1,70}{s^2 + 3,60s + 2,30}$$

Se tiene un controlador:

$$D(s) = K \cdot \frac{s + 3,10}{s + 4}$$

Conteste a las siguientes preguntas.

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

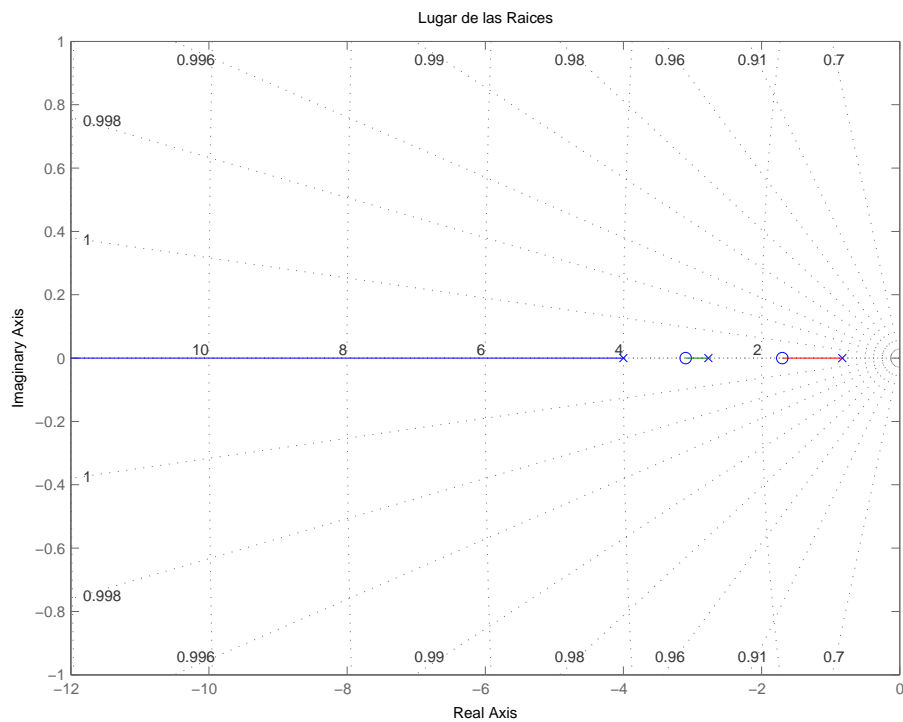


Figura 1: Lugar de las Raíces para el sistema descrito

2. Los valores positivos de K que hacen el sistema inestable son: $K > ninguno$

3. Dibuje la respuesta ante un escalón unitario en la referencia tomando como valores para K : $K_1 = 8,5$ y $K_2 = 12,75$

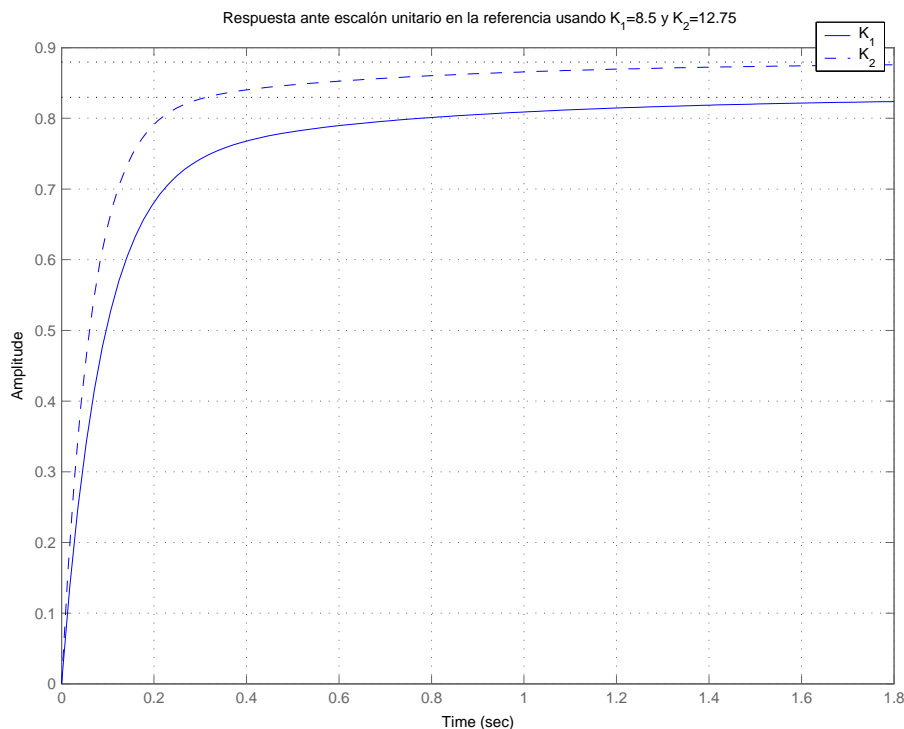


Figura 2: Respuesta ante escalón unitario en la referencia usando K_1 y K_2

4. Los polos en cadena cerrada utilizando $K_1 = 8,5$ y $K_2 = 127,5$ son respectivamente:

$$s_1 = -11,513, s_2 = -3,0486, s_3 = -1,5384$$

$$s_1 = -15,6974, s_2 = -3,0646, s_3 = -1,588$$

5. Los errores de posición en régimen permanente utilizando $K_1 = 8,5$ y $K_2 = 12,75$ son respectivamente: $e_{rpp1} = 17,04\%$, $e_{rpp2} = 12,04\%$

6. Las sobreoscilaciones de la respuesta utilizando $K_1 = 8,5$ y $K_2 = 12,75$ son respectivamente:

$$M_{p1} = 0\%$$

$$M_{p2} = 0\%$$

7. Si $R(s) = K_c \cdot (s + z) \cdot \frac{1}{s+18,8}$, $G(s) = \frac{1}{s+16} \cdot \frac{1}{s^2+4,0s+53,0}$, $H(s) = 1$ y se desea que el sistema tenga una respuesta ante entrada escalón con un factor de amortiguamiento $\zeta = 0,187$ y una frecuencia natural no amortiguada $\omega_n = 10,69$. Para esas condiciones los valores z y K_c deben ser respectivamente: $z = 6,067$, $K_c = 1888,43$