

Dani Santiago Rodríguez Blandón Zafra Zayas

Primer tema
Segundo conte

1) Dada la siguiente ecuación diferencial, Representa en el espacio de estados y encuentra la respectiva función de transferencia.

$$\Rightarrow \ddot{x} + \dot{x} + 2x = 2f(x)$$

$$V(s)[s^2 + s + 2] = 2f(s)$$

$$\frac{V(s)}{f(s)} = \frac{2}{s^2 + s + 2}$$

$$x = s^0 = x_1$$

$$\dot{x} = s^1 = \dot{x}_1 = x_2$$

$$\ddot{x} = s^2 = \dot{x}_2 = x_3$$

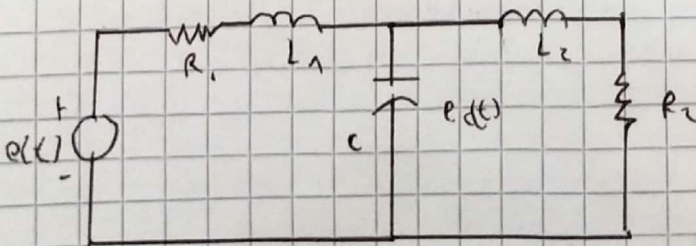
$$\ddot{x} = s^2 = \dot{x}_3$$

$$\Rightarrow \dot{x}_3 = 2V^T(-x_3 + x_2 + x_1) \quad x = 1$$

$$x_3 = 2V - x_3 - 2x_2 - x_1$$

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \\ \dot{x}_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ -1 & 2 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix} V$$

2) Encontrar una expresión en el espacio de estados, tener en cuenta que la salida es R_2



$$i_C = C \frac{dV_C}{dt}$$

$$V_C = L \frac{di_L}{dt}$$

$$\Rightarrow \dot{I}_1 + \dot{I}_3 + \dot{I}_2$$

$$X_2 = C X_1 + X_3$$

$$\dot{X}_1 = \frac{X_2}{C} - \frac{X_3}{C}$$

$$V_{R1} + V_{L2} = V_C$$

$$V_{R1} = V_C + V_{L2}$$

$$V_{R1} = X_1 + L_1 \dot{X}_3$$

$$V_C = X_1$$

$$\dot{V}_C = \dot{X}_1$$

$$\dot{I}_1 = X_2, \quad \dot{I}_1 = \dot{X}_2$$

$$\dot{I}_2 = X_3, \quad \dot{I}_2 = \dot{X}_3$$

$$\rightarrow L_2 R_2 = X_1 - L_2 \dot{X}_3$$

$$R_2 X_3 = X_1 - L_2 \dot{X}_3$$

$$\dot{X}_3 = \frac{X_1}{L_2} - \frac{R_2}{L_2} X_3$$

$$\Rightarrow V_{R1} = i_2 R_2$$

$$V_{R2} = X_3 R_2$$

$$\begin{bmatrix} \dot{X}_1 \\ \dot{X}_2 \\ \dot{X}_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1/C & -1/C \\ 1/L_1 & -R_1/L_1 & 0 \\ 1/L_2 & 0 & -R_2/L_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} X_1 \\ X_2 \\ X_3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 1/L_1 \\ 0 \end{bmatrix} V_{in}$$

$$V_{R2} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & R_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} X_1 \\ X_2 \\ X_3 \end{bmatrix}$$

3) Encuentre una expresión a la salida de estado. Considere que la salida son y_1 y y_2 .

\Rightarrow Para la mas 1

$$\sum f_x = 0$$

$$M \frac{d^2 y_2}{dt^2} = M \ddot{X}_1$$

$$y_2 = X_1$$

$$B \frac{dy_2(t)}{dt^2} = B \dot{x}_1$$

$$K(y_1 - y_2) = K(x_2 - x_1)$$

$$M \ddot{x}_1 + B \dot{x}_1 = K(x_2 - x_1)$$

⇒ Sobre el punto

$$K(y_1 - y_0) = f(t) \longrightarrow K(x_2 - x_1) = f$$

$$Kx_2 - Kx_1 = f \longrightarrow x_2 = \frac{f + Kx_1}{K}$$

$$M \ddot{x}_1 + B \dot{x}_1 = K \left(\frac{f + Kx_1}{K} - x_1 \right)$$

$$M \ddot{x}_1 + B \dot{x}_1 = \frac{Kf}{K} + Kx_1 - Kx_1$$

$$\ddot{x}_1 = (Kx_1 - x_1 + f + B\dot{x}_1) \cdot \frac{1}{m}$$

$$\begin{bmatrix} \dot{q}_1 \\ \dot{q}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ \frac{K-1}{m} & B/m \end{bmatrix} \begin{bmatrix} q_1 \\ q_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 1/m \end{bmatrix} f$$