Análisis del Transitorio con la Transformada de Laplace

Teoría de Circuitos III

Oscar Perpiñán Lamigueiro

- 1 Introducción
- 2 Transformada de Laplace
- 3 Aplicación a Circuitos Eléctricos
- 4 Diagramas Polos y Ceros
- **5** Ejercicios Recomendados

Motivación

- La resolución directa de las ecuaciones diferenciales (análisis clásico) exige esfuerzo y no se puede sistematizar fácilmente.
- ► La transformada de Laplace convierte las ecuaciones integrodiferenciales en **ecuaciones algebraicas** basadas en una variable compleja:

$$\mathbf{s} = \sigma + j\omega$$

- ➤ Todos los métodos de análisis de circuitos son aplicables de forma directa.
- Las **condiciones iniciales** del circuito quedan incorporadas automáticamente en las ecuaciones.

- 1 Introducción
- 2 Transformada de Laplace
- 3 Aplicación a Circuitos Eléctricos
- 4 Diagramas Polos y Ceros
- **5** Ejercicios Recomendados

Definición

$$\mathcal{L}{f(t)} = \int_{0^{-}}^{\infty} e^{-\mathbf{s}t} f(t) dt = \mathbf{F}(\mathbf{s})$$
$$\mathbf{s} = \sigma + j\omega$$

Motivación: transformada de derivadas e integrales

$$\mathcal{L}\left\{\frac{df(t)}{dt}\right\} = \mathbf{sF}(\mathbf{s}) - f(0^{-})$$

$$\mathcal{L}\left\{\frac{d^{2}f(t)}{dt^{2}}\right\} = \mathbf{s}^{2}\mathbf{F}(\mathbf{s}) - \mathbf{s}f(0^{-}) - \frac{d}{dt}f\bigg|_{0^{-}}$$

$$\mathcal{L}\left\{\int_{0^{-}}^{t} f(x)dt\right\} = \frac{\mathbf{F}(\mathbf{s})}{\mathbf{s}} + \frac{1}{\mathbf{s}}\int_{-\infty}^{0^{-}} f(t)dt$$

Ejemplo: ecuación de un RLC serie

Ecuación diferencial

$$\frac{d^2i}{dt^2} + \frac{R}{L}\frac{di}{dt} + \frac{1}{LC}i = 0$$

Transformada de Laplace (sin condiciones iniciales)

$$\mathbf{s}^2\mathbf{I}(\mathbf{s}) + \frac{R}{I}\mathbf{s}\mathbf{I}(\mathbf{s}) + \frac{1}{IC}\mathbf{I}(\mathbf{s}) = 0$$

Ecuación característica

$$\mathbf{s}^2 + \frac{R}{L}\mathbf{s} + \frac{1}{LC} = 0$$

Propiedades básicas

Linealidad

$$\mathcal{L}\{f_1(t) + f_2(t)\} = \mathbf{F_1}(\mathbf{s}) + \mathbf{F_2}(\mathbf{s})$$

$$\mathcal{L}\{k \cdot f(t)\} = k \cdot \mathbf{F}(\mathbf{s})$$

Desplazamiento temporal

$$\mathcal{L}\{f(t-\alpha)\} = e^{-\alpha \mathbf{s}}\mathbf{F}(\mathbf{s})$$

Desplazamiento en frecuencia

$$\mathcal{L}\{e^{-\alpha t}f(t)\} = \mathbf{F}(\mathbf{s} + \alpha)$$

Teoremas de valor inicial y final

Útiles para comprobar una transformada o una transformada inversa.

Valor inicial

$$f(0^+) = \lim_{\mathbf{s} \to \infty} \mathbf{s} \mathbf{F}(\mathbf{s})$$

Valor final

$$\lim_{t\to\infty}f(t)=\lim_{\mathbf{s}\to 0}\mathbf{s}\mathbf{F}(\mathbf{s})$$

Transformadas importantes

$$\mathcal{L}\{u(t)\} = \frac{1}{\mathbf{s}} \qquad \qquad \mathcal{L}\{e^{-\alpha t}\} = \frac{1}{\mathbf{s} + \alpha}$$

$$\mathcal{L}\{t\} = \frac{1}{\mathbf{s}^2} \qquad \qquad \mathcal{L}\{t^n\} = \frac{n!}{\mathbf{s}^{n+1}}$$

$$\mathcal{L}\{\sin(\omega t)\} = \frac{\omega}{\mathbf{s}^2 + \omega^2} \qquad \qquad \mathcal{L}\{\cos(\omega t)\} = \frac{\mathbf{s}}{\mathbf{s}^2 + \omega^2}$$

$$\mathbf{F}(\mathbf{s}) = \frac{\mathbf{N}(\mathbf{s})}{\mathbf{D}(\mathbf{s})} = K \frac{(\mathbf{s} - z_1)(\mathbf{s} - z_2) \dots (\mathbf{s} - z_m)}{(\mathbf{s} - p_1)(\mathbf{s} - p_2) \dots (\mathbf{s} - p_n)}$$

Polos reales únicos

$$\mathbf{F}(\mathbf{s}) = \frac{K_1}{\mathbf{s} - p_1} + \frac{K_2}{\mathbf{s} - p_2} + \dots + \frac{K_n}{\mathbf{s} - p_n}$$
$$K_i = [(\mathbf{s} - p_i)\mathbf{F}(\mathbf{s})]_{s=p_i}$$
$$f(t) = K_1 e^{p_1 t} + K_2 e^{p_2 t} + \dots + K_n e^{p_n t}$$

Polos reales repetidos

$$\mathbf{F}(\mathbf{s}) = \frac{K_1}{\mathbf{s} - p_1} + \frac{K_2}{(\mathbf{s} - p_1)^2} + \frac{K_3}{(\mathbf{s} - p_1)^3} + \dots + \frac{K_n}{(\mathbf{s} - p_1)^n}$$
$$f(t) = K_1 e^{p_1 t} + K_2 t e^{p_1 t} + K_3 t^2 e^{p_1 t} + \dots + K_n t^{n-1} e^{p_1 t}$$

Método algebraico (véase ejemplo 15.9 de AS)

Ejemplo 15.10 AS

$$\mathbf{F}(\mathbf{s}) = \frac{10\mathbf{s}^2 + 4}{\mathbf{s}(\mathbf{s} + 1)(\mathbf{s} + 2)^2}$$

Polos complejos conjugados

$$\mathbf{F}(\mathbf{s}) = \frac{\mathbf{N}(\mathbf{s})}{\mathbf{s}^2 + a\mathbf{s} + b} = \frac{A(\mathbf{s} + \alpha) + B\omega}{(\mathbf{s}^2 + 2\alpha\mathbf{s} + \alpha^2) + \omega^2}$$
$$\mathbf{F}(\mathbf{s}) = \frac{A(\mathbf{s} + \alpha)}{(\mathbf{s} + \alpha)^2 + \omega^2} + \frac{B\omega}{(\mathbf{s} + \alpha)^2 + \omega^2}$$
$$f(t) = Ae^{-\alpha t}\cos(\omega t) + Be^{-\alpha t}\sin(\omega t)$$

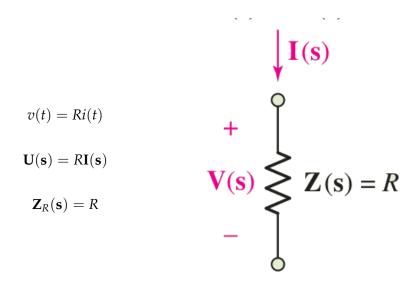
Método algebraico + Completar cuadrados

Ejemplo 15.11 AS

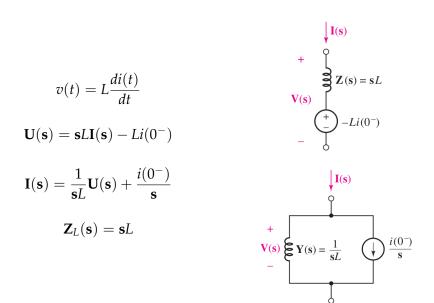
$$\mathbf{F}(\mathbf{s}) = \frac{20}{(\mathbf{s}+3)(\mathbf{s}^2 + 8\mathbf{s} + 25)}$$

- 1 Introducción
- 2 Transformada de Laplace
- **3** Aplicación a Circuitos Eléctricos
- 4 Diagramas Polos y Ceros
- **5** Ejercicios Recomendados

Resistencia



Bobina



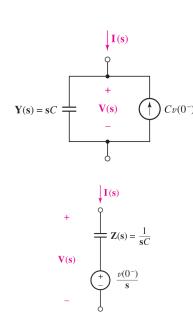
Condensador

$$i(t) = C \frac{dv(t)}{dt}$$

$$\mathbf{I}(\mathbf{s}) = \mathbf{s}C\mathbf{U}(\mathbf{s}) - Cu(0^{-})$$

$$\mathbf{U}(\mathbf{s}) = \frac{1}{\mathbf{s}C}\mathbf{I}(\mathbf{s}) + \frac{u(0^{-})}{\mathbf{s}}$$

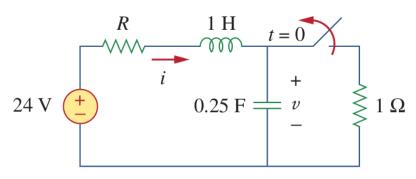
$$\mathbf{Z}_{C}(\mathbf{s}) = \frac{1}{\mathbf{s}C}$$



Procedimiento

- **①** Determinar las **condiciones iniciales** en los elementos que almacenan energía: $i_L(0^-)$, $u_C(0^-)$.
- **2** Transformar el circuito al dominio de Laplace:
 - Resistencia por $\mathbf{Z}_R(\mathbf{s}) = R$.
 - ▶ Bobina por $\mathbf{Z}_L(\mathbf{s}) = \mathbf{s}L$ en serie con fuente de tensión de polaridad negativa.
 - Condensador por $\mathbf{Z}_{\mathbb{C}}(\mathbf{s}) = \frac{1}{\mathbf{s}\mathbb{C}}$ en serie con fuente de tensión.
 - Generadores por su transformada de Laplace.
- Resolver el circuito con el método que corresponda (mallas, nudos, transformación de fuentes, etc.).
- ① Determinar transformada inversa de la respuesta (conviene comprobar resultado con teoremas valor inicial y final).

Ejemplo 8.7 AS (resuelto con análisis clásico)

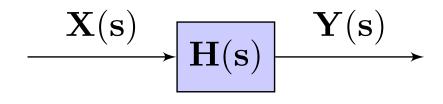


$$i_L(t) = \frac{4}{3} \left(4e^{-t} - e^{-4t} \right)$$

 $u_C(t) = 24 + \frac{4}{3} \left(-16e^{-t} + e^{-4t} \right)$

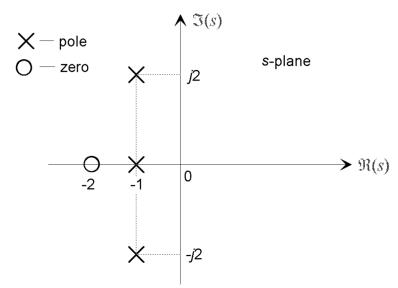
- 1 Introducción
- 2 Transformada de Laplace
- 3 Aplicación a Circuitos Eléctricos
- 4 Diagramas Polos y Ceros
- **5** Ejercicios Recomendados

Función de Transferencia



$$\mathbf{H}(\mathbf{s}) = \frac{\mathbf{Y}(\mathbf{s})}{\mathbf{X}(\mathbf{s})} = K \frac{(\mathbf{s} - z_1)(\mathbf{s} - z_2) \dots (\mathbf{s} - z_m)}{(\mathbf{s} - p_1)(\mathbf{s} - p_2) \dots (\mathbf{s} - p_n)}$$

Ejemplo Diagrama Polos y Ceros



23 / 29

Polos y Ceros

Ceros

 $ightharpoonup z_1 \dots z_m$ son los ceros de $\mathbf{H}(\mathbf{s})$

$$\lim_{\mathbf{s}\to z_i}\mathbf{H}(\mathbf{s})=0$$

► Salida **Y**(**s**) nula

$$\mathbf{Y}(z_i) = \mathbf{H}(z_i) \cdot \mathbf{X}(z_i) = 0$$

Polos y Ceros

Polos

 $ightharpoonup p_1 \dots p_n$ son los polos de $\mathbf{H}(\mathbf{s})$

$$\lim_{\mathbf{s}\to p_i}\mathbf{H}(\mathbf{s})=\infty$$

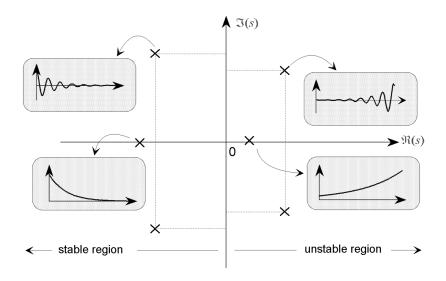
ightharpoonup Salida $\mathbf{Y}(\mathbf{s})$ no nula para entrada $\mathbf{X}(\mathbf{s})$ nula

$$\mathbf{Y}(p_i) = \mathbf{H}(p_i) \cdot \mathbf{X}(p_i) \neq 0$$

 Raíces de la ecuación característica: exponentes de la respuesta natural

$$y_n(t) = \sum_{i=1}^n A_1 e^{p_i t}$$

Significado Diagrama Polos y Ceros



Ejemplo Polos y Respuesta Natural

$$y_n(t) = A_1 e^{-3t} + A_2 e^{-0.1t} + A_3 e^{-t} \sin(2t + \theta)$$

$$3(s)$$

$$j2$$
s-plane
$$-1.0 \quad -0.1 \quad 0$$

- 1 Introducción
- 2 Transformada de Laplace
- 3 Aplicación a Circuitos Eléctricos
- 4 Diagramas Polos y Ceros
- **5** Ejercicios Recomendados

Ejercicios

- ► AS: ejemplos 16.1, 16.3, 16.4, 16.6
- ► FM: ejemplos de aplicación 4.12, 4.13, 4.14 y 4.15
- ► HKD: ejemplo 15.4