

Tarea 2

De la especificaciones de diseño dadas archivo adjunto (sobrepaso, tiempo de establecimiento 2 % y error de régimen ante escalón=0)

```
%% Calculo de parametros 2do orden
% Especificaciones de diseño
S = 15;
ts = 4;
e = 0;
Tm=0.19;

psita = -log(S/100)/sqrt(pi^2+log(S/100)^2)
```

```
psita = 0.5169
```

```
wo = 4/(psita*ts)
```

```
wo = 1.9345
```

```
wd = wo*sqrt(1-psita^2)
```

```
wd = 1.6560
```

```
td = 2*pi/wd
```

```
td = 3.7942
```

```
m = round(td/Tm);
```

```
r = exp(-psita*wo*Tm)
```

```
r = 0.8270
```

```
Omega = wd*Tm
```

```
Omega = 0.3146
```

```
[x y] = pol2cart(Omega,r);
z1 = x+j*y
```

```
z1 = 0.7864 + 0.2559i
```

```
z2 = x-j*y
```

```
z2 = 0.7864 - 0.2559i
```

```
c = -10;
p1 = -3;
p2 = 0;
```

```
K = 10;
```

```
G=zpk(-10,[-3 0],10)
```

```
G =
```

$$\frac{10 (s+10)}{s (s+3)}$$

Continuous-time zero/pole/gain model.

```
Gd=c2d(G,Tm,'zoh')
```

```
Gd =
```

$$\frac{2.9541 (z-0.06852)}{(z-1) (z-0.5655)}$$

Sample time: 0.19 seconds
Discrete-time zero/pole/gain model.

```
%sisotool(Gd);
```

Diseño de un controlador PI

Se diseña con *sisotool* un controlador PI para los parámetros de diseño.

```
load("pi_out.mat");  
C
```

```
C =
```

$$\frac{0.059419 (z-0.8793)}{(z-1)}$$

Name: C
Sample time: 0.19 seconds
Discrete-time zero/pole/gain model.

Simulando el controlador obtenido

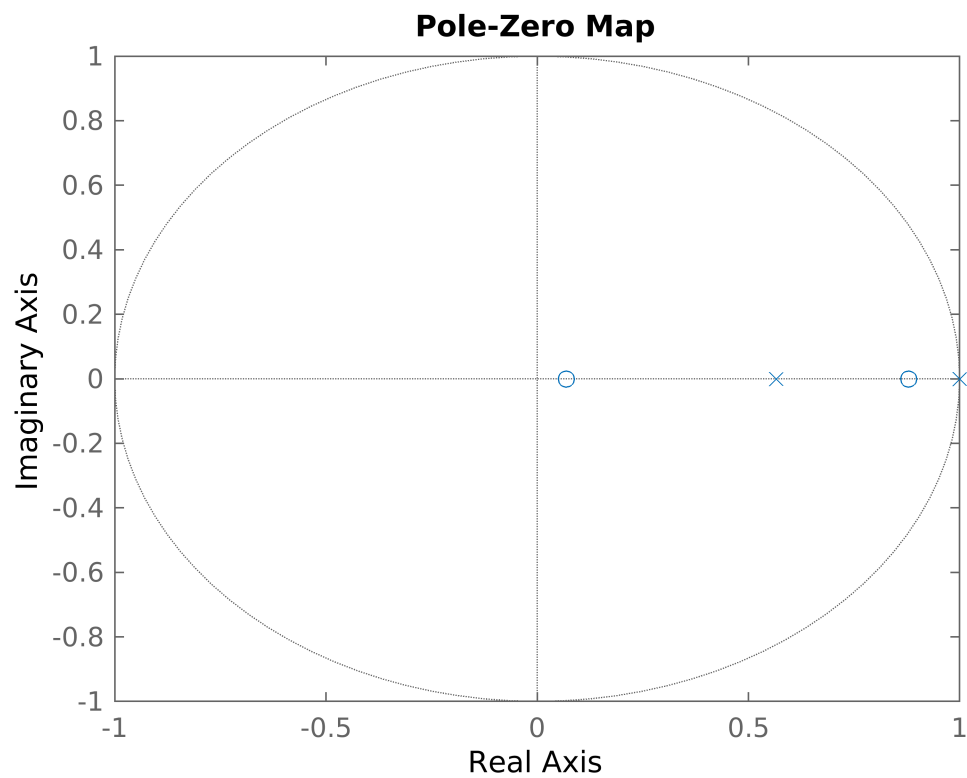
```
F=feedback(C*Gd,1) % sistema de lazo cerrado
```

```
F =
```

$$\frac{0.17553 (z-0.8793) (z-0.06852)}{(z-0.8132) (z^2 - 1.577z + 0.6825)}$$

Sample time: 0.19 seconds
Discrete-time zero/pole/gain model.

```
pzmap(C*Gd)
```



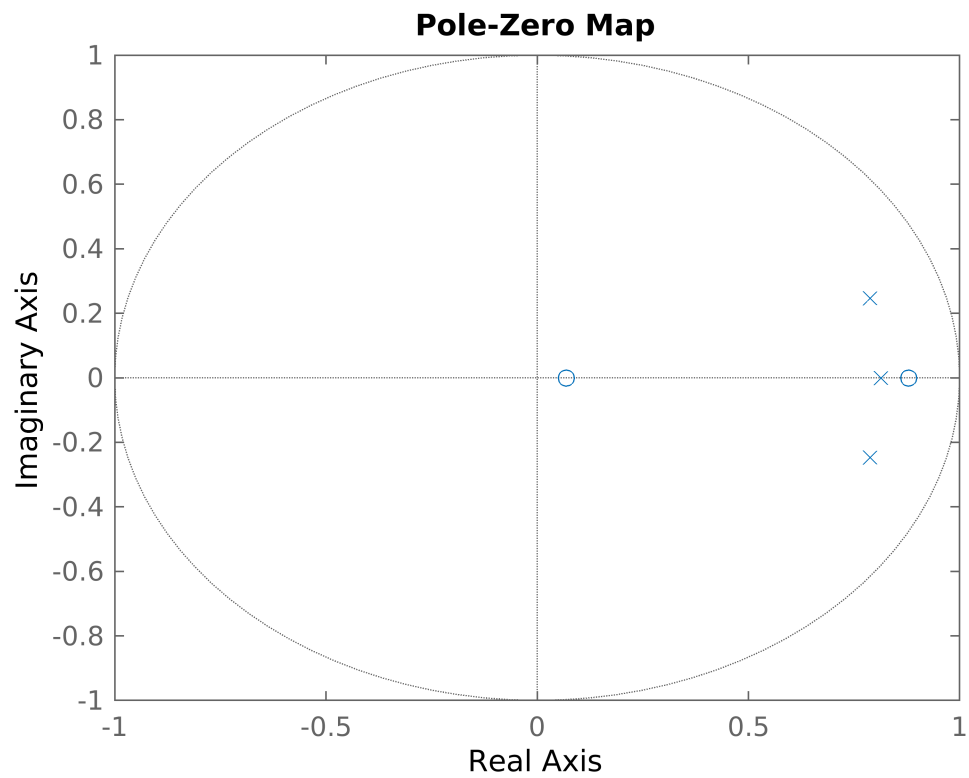
```
pole(F)
```

```
ans = 3x1 complex  
0.7884 + 0.2467i  
0.7884 - 0.2467i  
0.8132 + 0.0000i
```

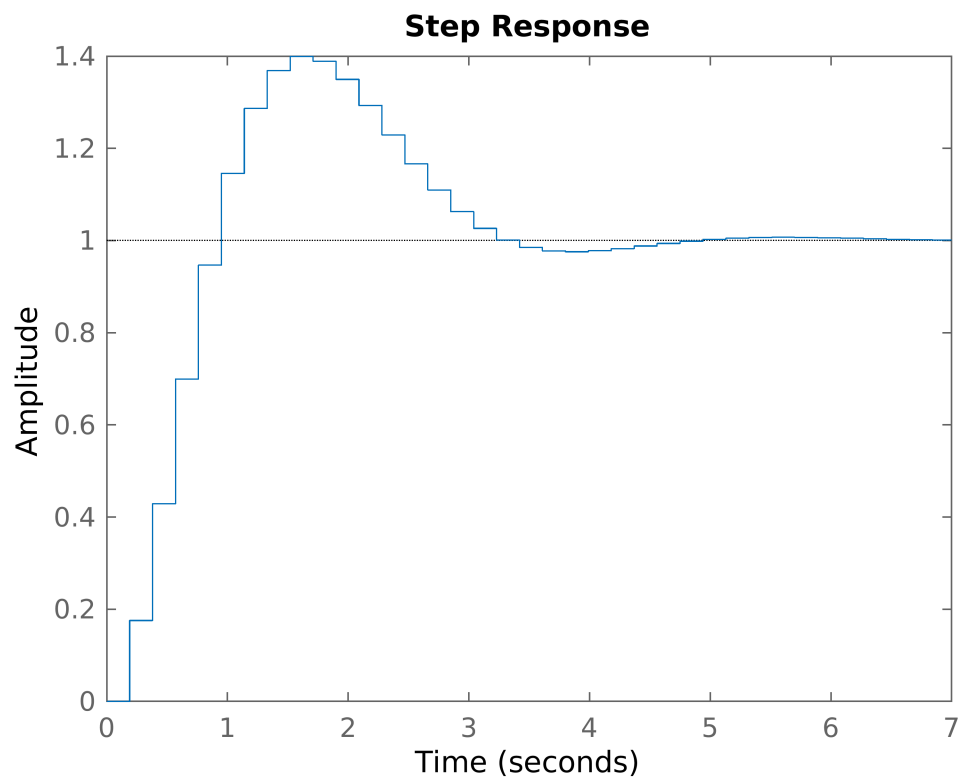
```
zero(F)
```

```
ans = 2x1  
0.8793  
0.0685
```

```
pzmap(F)
```



```
step(F) % respuesta al escalon
```



```
stepinfo(F)
```

```
ans = struct with fields:
    RiseTime: 0.5700
    SettlingTime: 4.1800
    SettlingMin: 0.9465
    SettlingMax: 1.3993
    Overshoot: 39.9290
    Undershoot: 0
    Peak: 1.3993
    PeakTime: 1.5200
```

Se puede observar que a partir del diseño realizado, no se cumple el sobrepaso requerido. Si cancelamos el polo de la planta con el cero del controlador PI, no se pueden cumplir las especificaciones de diseño a partir de un cambio de ganancia del controlador.

Diseño de un controlador PD

Puesto que el sistema posee un integrador puro, su error en estado estable para una entrada escalón será nulo (sistema tipo 1). Se decide diseñar un control PD para mejorar su respuesta transitoria.

```
%sisotool(Gd)
load('pd_out.mat')
F=feedback(C*Gd,1) % sistema de lazo cerrado
```

```
F =

    0.18572 (z-0.5655) (z-0.06852)
-----
    (z+0.01534) (z-0.5655) (z-0.8296)

Sample time: 0.19 seconds
Discrete-time zero/pole/gain model.
```

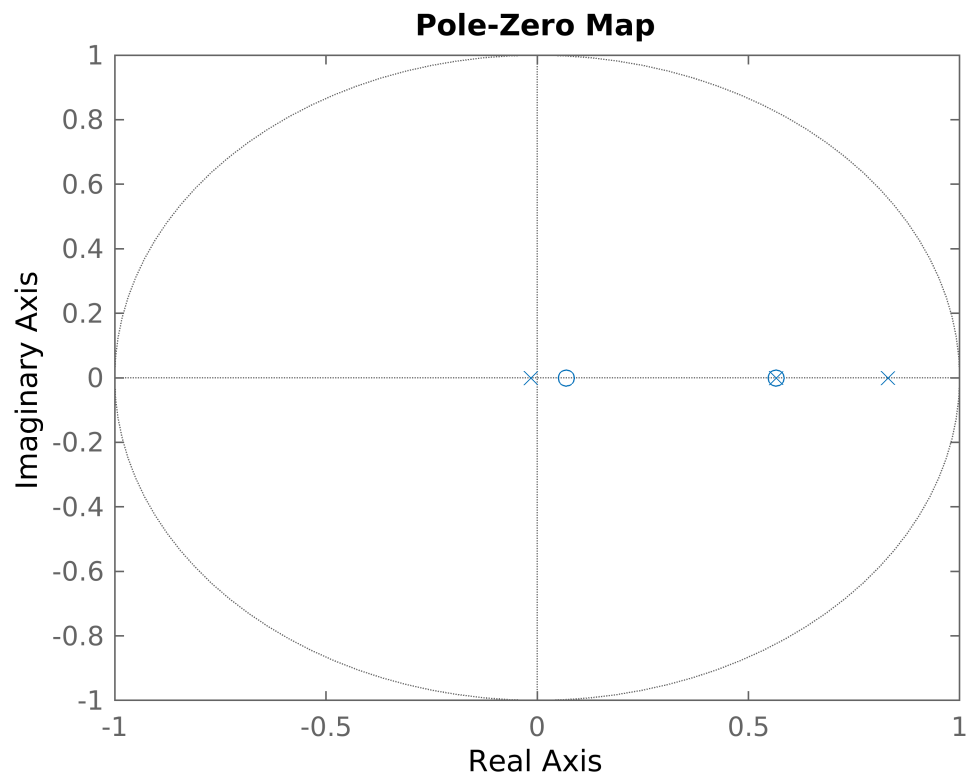
```
pole(F)
```

```
ans = 3x1
    -0.0153
     0.8296
     0.5655
```

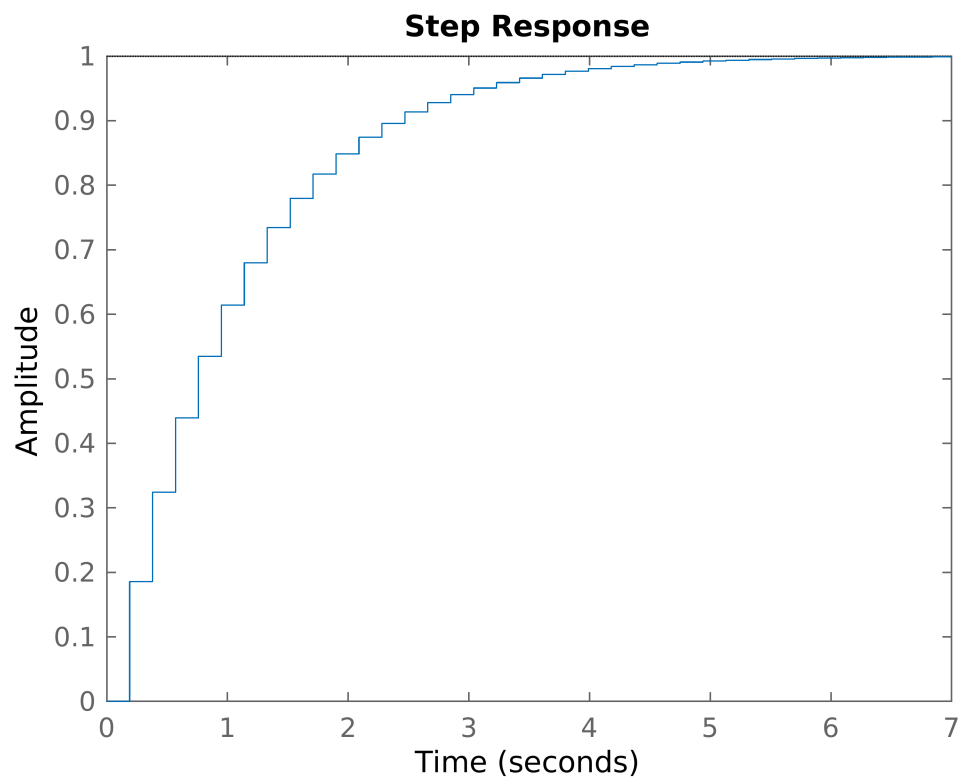
```
zero(F)
```

```
ans = 2x1
     0.5655
     0.0685
```

```
pzmap(F)
```



```
step(F) % respuesta al escalon
```



```
stepinfo(F)
```

```
ans = struct with fields:
    RiseTime: 2.2800
    SettlingTime: 3.9900
    SettlingMin: 0.9134
    SettlingMax: 1.0000
    Overshoot: 0
    Undershoot: 0
    Peak: 1.0000
    PeakTime: 15.0100
```

Se puede observar que a partir del diseño del controlador PD se cumplen las especificaciones de diseño y además se obtiene sobrepaso nulo.

Simulacion del PD mediante SIMULINK

Para simular el controlador PD, se deben de calcular los parámetros del controlador KD y KP.

```
%parametros PID
syms kp kd ki k c b
eq1 = kp + kd == k
```

```
eq1 = kd + kp = k
```

```
eq2 = kd/(kp+kd) == b
```

```
eq2 =
```

$$\frac{kd}{kd + kp} = b$$

```
S1=solve(eq1,eq2,kp,kd);
```

```
c_o = zero(C);
```

```
b = c_o(1);
```

```
c = 0;
```

```
k = C.K;
```

```
kp = k - b*k
```

```
kp = 0.0273
```

```
kd = b*k
```

```
kd = 0.0356
```

```
ki= 0;
```

```
T = Tm;
```

```
sim('PID_digital_tarea.slx')
```

```

subplot(5,1,1);
plot(tout,yout(:,1))
grid on
title('Salida')
subplot(5,1,2);
plot(tout,yout(:,2))
grid on
title('Señal de control')
subplot(5,1,3);
plot(tout,yout(:,3))
grid on
title('Error')
subplot(5,1,4);
plot(tout,yout(:,4)) % salida del sistema
grid on
title('Acción derivativa')
subplot(5,1,5);
plot(tout,yout(:,6)) % salida del sistema
grid on
title('Acción proporcional')

```

