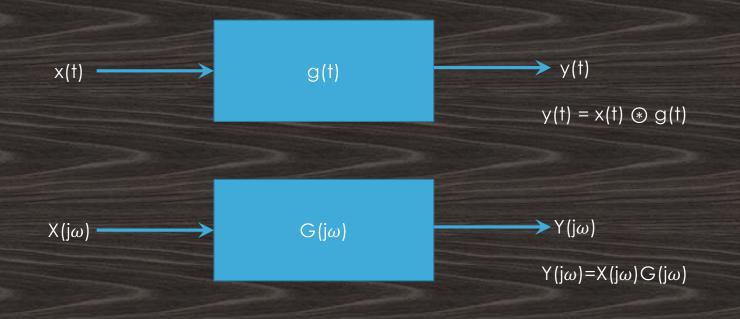
# RESPUESTA EN FRECUENCIA DE UN SISTEMA



# RESPUESTA EN FRECUENCIA DE UN SISTEMA



## RESPUESTA A FUNCIÓNES SENOIDALES

#### $g(t) \rightarrow G(\omega)$

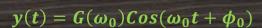
$$x(t) = Cos(\omega_0 t)$$

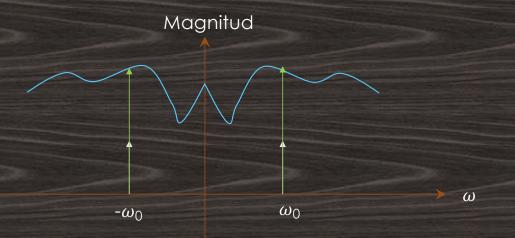
$$X(\omega) = \pi \{ \delta(\omega - \omega_0) + \delta(\omega + \omega_0) \}$$

$$Y(\omega) = X(\omega)G(\omega)$$

$$Y(\omega) = G(\omega_0) \pi \{\delta(\omega - \omega_0) + \delta(\omega + \omega_0)\}\$$

$$y(t) = G(\omega_0)Cos(\omega_0 t)$$





Una función senoidal modifica su amplitud y fase de acuerdo a  $G(\omega)$ 

## RESPUESTA A FUNCIÓNES SENOIDALES

Dado el sistema:

$$Gp(s) = \frac{1}{s+5}$$
  $Gc(s) = Kc$   $H(s) = 1$ 

Se quiere observar su respuesta ante dos senoidales (señal y ruido): x(t) = Cos(2t) + Cos(90t)

Para obtener la respuesta en frecuencia hacemos s=j $\omega$  y obtenemos su magnitud y ángulo.

$$Gp(j\omega) = \frac{1}{j\omega + 5} = \frac{1}{\sqrt{25 + \omega^2}} Ang\left\{-Tg^{-1}\left(\frac{\omega}{5}\right)\right\} = Gp(\omega)$$

La respuesta completa será la suma de la respuesta a cada una de las senoidales, y recordando la respuesta a cada una será:

$$y(t) = |G(\omega_0)| Cos(\omega_0 t + \phi_0)$$

Participación: Obtenga la respusta completa, reporte con numeros decimales y angulo en grados

## RESPUESTA A FUNCIÓNES SENOIDALES

$$Gp(j2) = \frac{1/5}{\sqrt{1 + \frac{4}{25}}} \cdot Ang\left\{-Tg^{-1}\left(\frac{2}{5}\right)\right\}$$

Mag=0.1857 = -14.62dB Ang=-21.8° = -0.38rad

$$Gp(j90) = \frac{1/5}{\sqrt{1 + \frac{90^2}{25}}} \cdot Ang\left\{-Tg^{-1}\left(\frac{90}{5}\right)\right\}$$

Mag=0.0111=-39.1dB Ang= $-86.82^{\circ} = -1.51rad$ 

 $x(t) = 0.1857 \text{ Cos}(2t - 21.8^{\circ}) + 0.0111 \text{ Cos}(90t - 86.82^{\circ})$ 

Observar en Matlab

### CONCLUSIONES DE EJEMPLO SISTEMA DE PRIMER ORDEN

- Concluimos que un sistema de primer orden me ayuda a disminuir ruido a frecuencias altas y mantener señales senoidales a frecuencias bajas
- Si recordamos que toda señal puede representarse como la suma de muchas senoidales a diferentes frecuencias podemos observar a un sistema de primer orden como un filtro pasa bajas con frecuencia de corte en "w=-p"
- Generalizando, un sistema puede observarse como un filtro que permnite pasar solo ciertas frecuencias de una señal

### CONCLUSIONES DEL ANALISIS REVISADO

- Las señales senoidales también son señales muy comunes de pureba en un sistema, sin embargo el análisis del error visto con anterioridd no es el mas apropiado para observar el comportamiento del sistema.
- El mejor análisis de la respuesta de un sistema ante una o varias señales senoidales es en analisis en fecuencia.
- El análisis en frecuencia es un caso específico el análisis general que se ha realizado en el pano s, pues se genera haciendo s=jw
- Este análisis sobre el eje w (eje imaginario) muestra que tanto afect el sistema a la ganancia y al angulo de desfasamiento de una señal senoidal en función de su frecuencia

#### Integrador primer oren - Decaimiento a 20db por década

$$G(s) = \frac{1}{s} \qquad G(jw) = \frac{1}{jw} = \frac{1}{w} Ang(-90^{\circ})$$

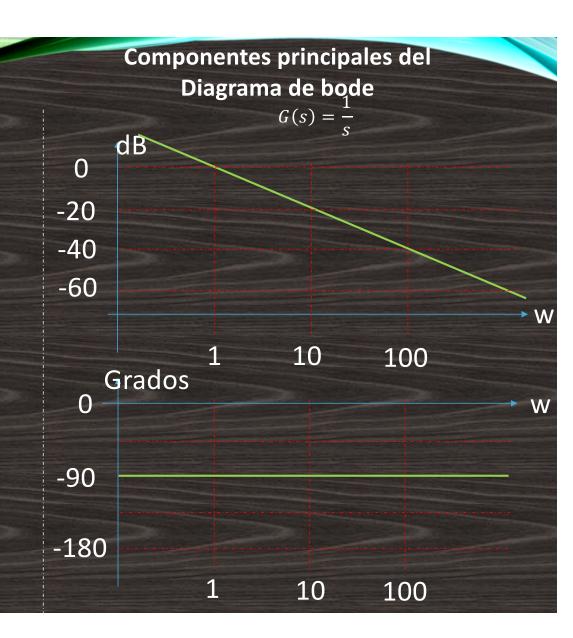
$$Mag = 20Log\left(\frac{1}{w}\right)db = 20Log(1) - 20Log(w) db$$

$$Mag = -20Log(w) db$$

- El 0 (ganancia unitaria) se presenta en w = 1rad/s
- Cada década (w\*10) la magnitud decae 20db
  - Mag(1)=0 db
  - Mag(10)=-20 db
  - Mag(100)=-40 db
  - Mag(1000)=-60 db

$$Ang = -90^{\circ}$$

Desfasamiento constante para cualquier w



#### Componentes principales del Diagrama de bode

Integrador segundo oren - Decaimiento a 40db por década

$$G(s) = \frac{1}{s^2}$$
  $G(jw) = \frac{1}{(jw)^2} = \frac{1}{w^2} Ang(180^\circ)$ 

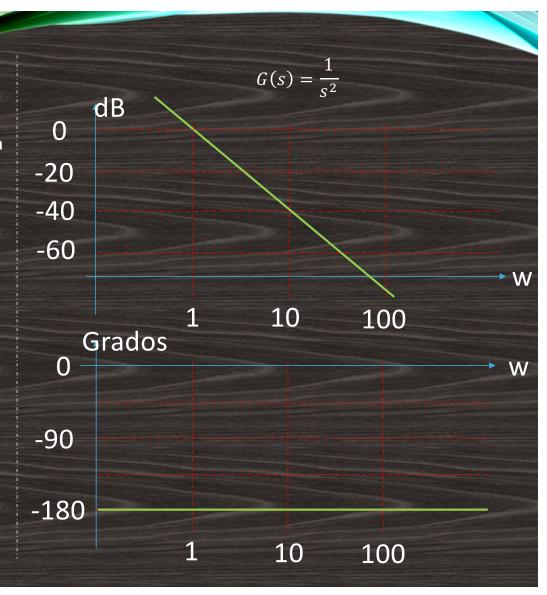
$$Mag = 20Log\left(\frac{1}{w^2}\right)db = 20Log(1) - 20Log(w^2) db$$

$$Mag = -20Log(w^2) db$$

- El 0 (ganancia unitaria) se presenta en w = 1rad/s
- Cada década (w\*10) la magnitud decae 40db
  - Mag(1)=0
  - Mag(10)=-40
  - Mag(100)=-80
  - Mag(1000)=-120

$$Ang = 180^{\circ}$$

· Desfasamiento constante para cualquier w



#### Derivador primer oren - Incremento a 20db por década

$$G(s) = s$$
  $G(jw) = jw = w Ang(90^\circ)$ 

$$Mag = 20Log(w) db$$

- El 0 (ganancia unitaria) se presenta en w = 1rad/s
- Cada década (w\*10) la magnitud se incrementa 20db
  - Mag(1)=0 db
  - Mag(10)=20 db
  - Mag(100)=40 db
  - Mag(1000)=60 db

$$Ang = 90^{\circ}$$

• Desfasamiento constante para cualquier w

#### Componentes principales del Diagrama de bode

Derivador segundo oren - Incremento a 40db por década

$$G(s) = s^2$$
  $G(jw) = (jw)^2 = w^2 Ang(180^\circ)$ 

$$Mag = 20Log(w^2) db$$

- El 0 (ganancia unitaria) se presenta en w = 1rad/s
- Cada década (w\*10) la magnitud se incrementa 40db
  - Mag(1)=0 db
  - Mag(10)=40 db
  - Mag(100)=80 db
  - Mag(1000)=120 db

$$Ang = 180^{\circ}$$

• Desfasamiento constante para cualquier w

# Sistema de primer orden Decaimiento a 20db por década a partir de la frecuencia de corte

$$G(s) = \frac{C}{s - (p)} = \frac{K}{Ts + 1}$$
  $T = \frac{1}{-p}$   $\frac{1}{T} = -p$ 

$$G(jw) = \frac{K}{T(jw) + 1} = \frac{K}{\sqrt{(Tw)^2 + 1}} Ang\{-tg^{-1}(Tw)\}$$

$$Mag = 20Log\left(\frac{K}{\sqrt{(Tw)^2 + 1}}\right)dB$$

$$Mag = 20Log(K) - 20Log\left(\sqrt{(Tw)^2 + 1}\right)dB$$

Analicemos como inicia y como termina el diagrama, es decir:

Cuando 
$$w \ll \frac{1}{T}$$
 y cuando  $w \gg \frac{1}{T}$ 

Cuando 
$$w \ll \frac{1}{T}$$

$$Mag = 20Log(K) - 20Log(\sqrt{1}) dB$$

$$Mag = 20Log(K) dB$$

Inicia en un valor constante de decibeles positivos si k>1 y decibeles negativos si k<1

Cuando 
$$w \gg \frac{1}{T}$$

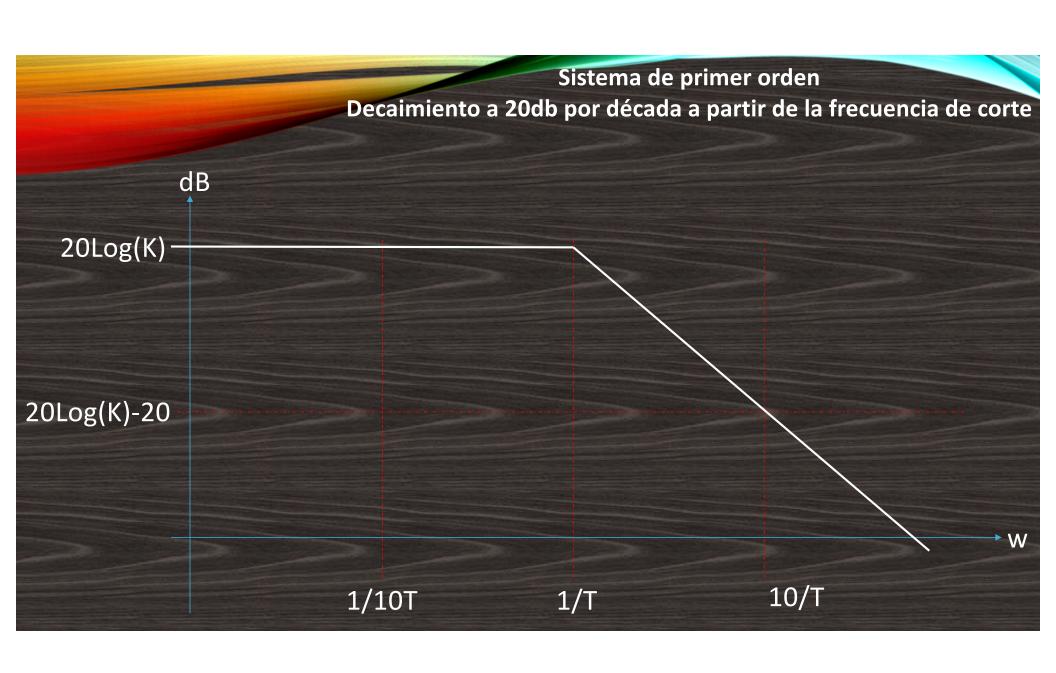
$$Mag = 20Log(K) - 20Log(Tw) dB$$

Termina en un decaimiento de 20 db por decada que comenzó a decaer desde 20Log(k)

¿En que valor de w comienza el decaimiento?

Se tomará en el valor que hemos tomado de referencia o de separacíon de ambos análisis al cual se le denomina frecuencia de corte<sub>1</sub>

$$w = \frac{1}{7}$$



# Sistema de primer orden Decaimiento a 20db por década a partir de la frecuencia de corte

Analicemos el valor real en la frecuencia de corte:

Cuando 
$$w = \frac{1}{T}$$

$$Mag = 20Log(K) - 20Log(\sqrt{1+1}) dB$$

$$Mag = 20Log(K) - 20Log(\sqrt{2}) = 20Log(K) - 3 dB$$

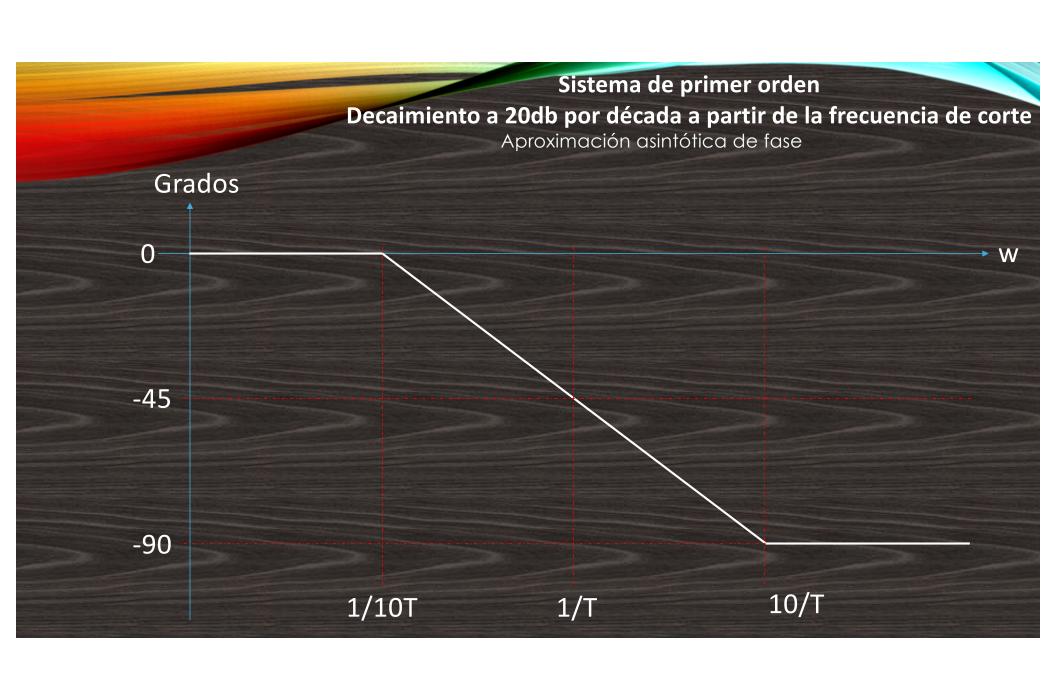
Este error de la aproximación asintótca es el de mayor magnitud en todo el diagrama, se le denomina "error de esquina"

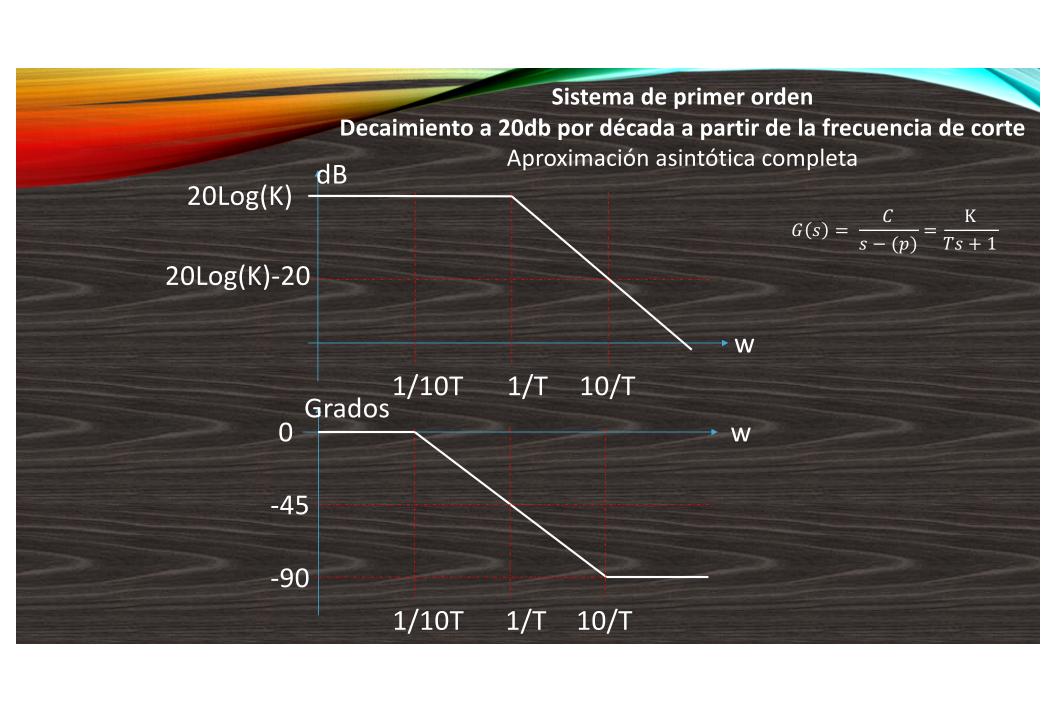
La ganancia del sistema analizada para el escalón unitario sigue siendo válida para frecuencias bajas. Se observa con su diagrama de bode iniciando en w << 1/T

$$Ang = -tg^{-1}(Tw)$$

La frecuencia de corte w=1/T sigue observandose muy característica tambien para el desfasamiento

Observamos que para este punto Ang=-45 grados Para valores muy pequeños Ang tiende a 0 Y para valores muy grandes Ang tiende a 90





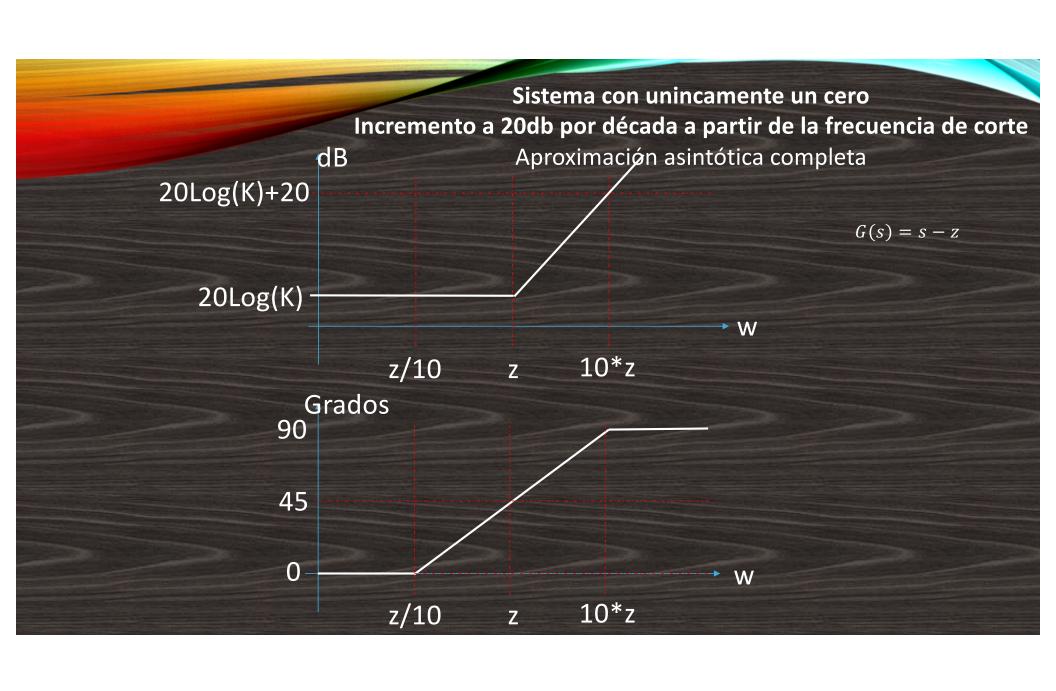
# Sistema de primer orden Decaimiento a 20db por década a partir de la frecuencia de corte Ejercicio

A partir del diagrama de bode ¿Cuál es la Función de transferencia de este sistema? Expresela en sus dos formas C K

$$\overline{s-(p)}$$
  $\overline{Ts+1}$ 

Frequency (rad/s)

Típ: Ubíque la frecuencia de corte en la gráfica de fase





Trace en una hoja semilogarítmica, ya sea de forma electrónica o físicamente, la aproximación asintótica del diagrama de bode de un sistema de primer orden y un sistema con solamente un cero. Es decir copie los diagramas presentados anteriormente de forma exacta.