

Síntesis de automatismos empleando Mapas de Karnaugh

Ejemplos de Autómatas

Mezclador

Llenado de un tanque

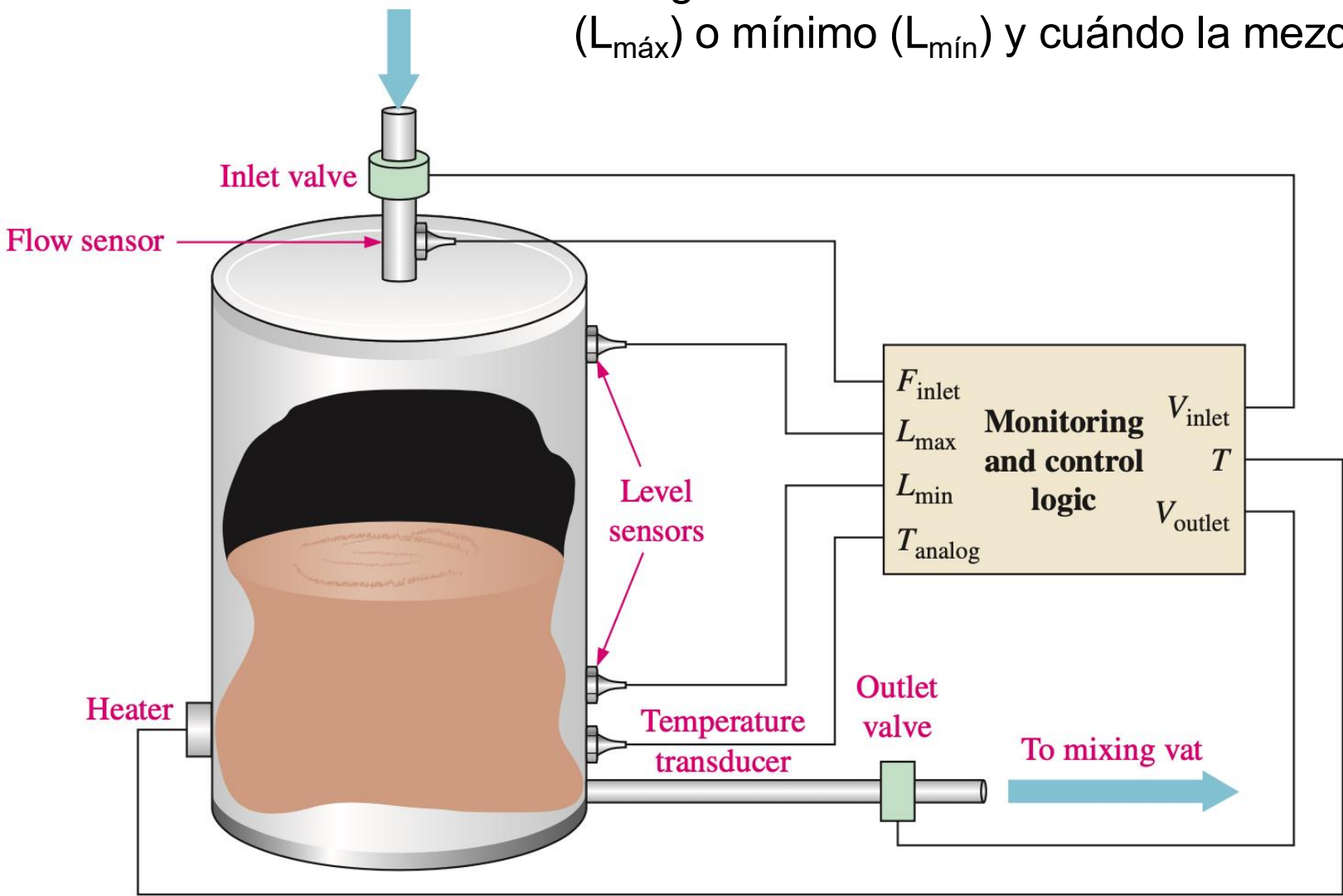
Sistema hidráulico

Equivalencia de las funciones lógicas y su cálculo en \mathbb{R}

Simulación

Ejemplo: Mezcla para arepuelas

La lógica de control de la válvula detecta cuándo se alcanza el nivel máximo ($L_{\text{máx}}$) o mínimo ($L_{\text{mín}}$) y cuándo la mezcla fluye hacia el tanque (F_{inlet}).



Inputs			Output
L_{max}	L_{min}	F_{inlet}	V_{inlet}
0	0	0	1
0	0	1	1
0	1	0	0
0	1	1	1
1	0	0	X
1	0	1	X
1	1	0	0
1	1	1	0

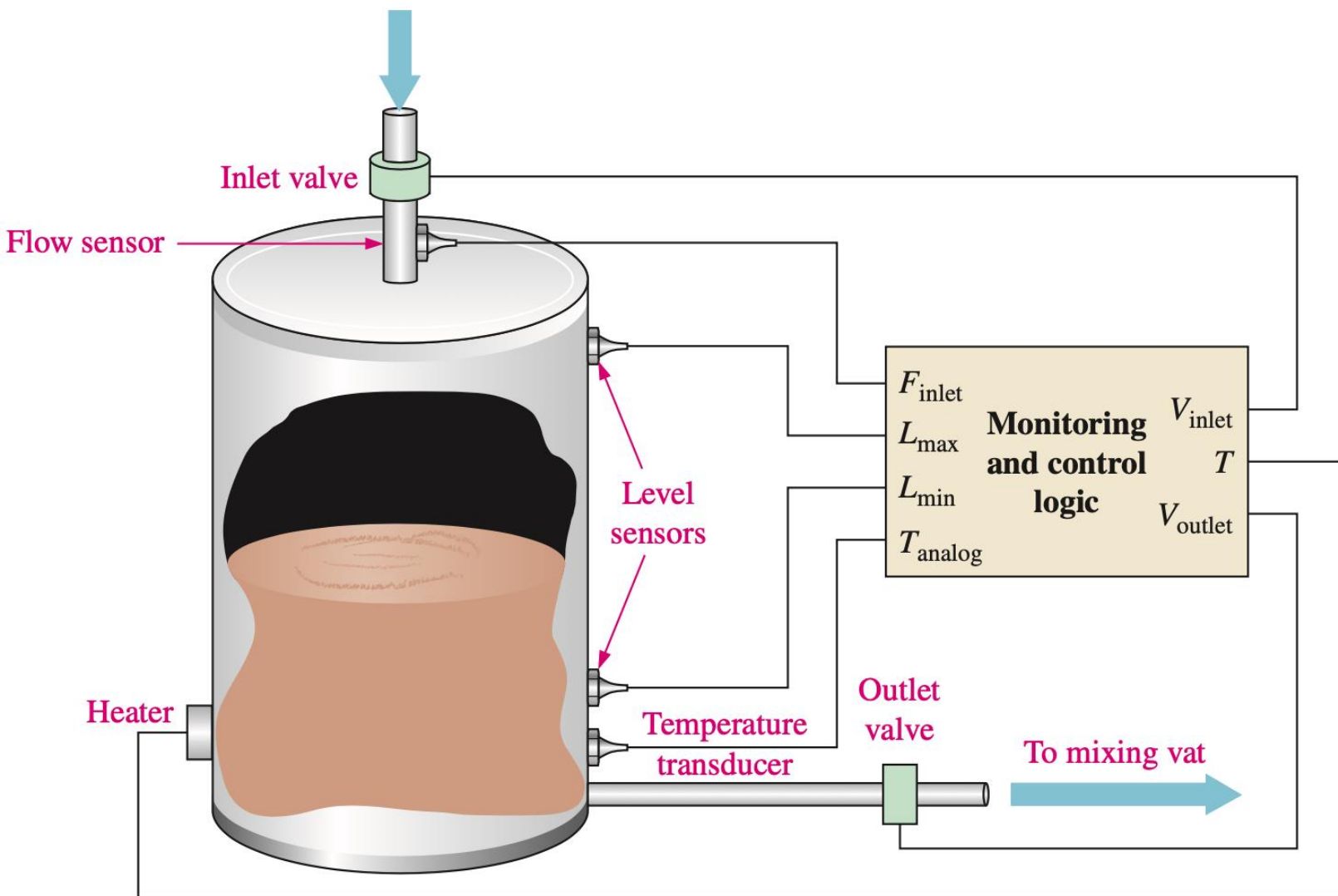
Inputs			Output
L_{\max}	L_{\min}	F_{inlet}	V_{inlet}
0	0	0	1
0	0	1	1
0	1	0	0
0	1	1	1
1	0	0	X
1	0	1	X
1	1	0	0
1	1	1	0

$$V_{\text{inlet}} = \overline{L}_{\max}\overline{L}_{\min}\overline{F}_{\text{inlet}} + \overline{L}_{\max}\overline{L}_{\min}F_{\text{inlet}} + \overline{L}_{\max}L_{\min}F_{\text{inlet}}$$



$$V_{\text{inlet}} = \overline{L}_{\min} + \overline{L}_{\max}F_{\text{inlet}}$$

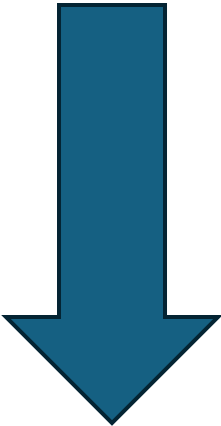
Usar mapas de Karnough para simplificar la expresión



Inputs				Output
L_{max}	L_{min}	F_{inlet}	T	V_{outlet}
0	0	0	0	0
0	0	0	1	0
0	0	1	0	0
0	0	1	1	0
0	1	0	0	0
0	1	0	1	1
0	1	1	0	0
0	1	1	1	0
1	0	0	0	X
1	0	0	1	X
1	0	1	0	X
1	0	1	1	X
1	1	0	0	0
1	1	0	1	1
1	1	1	0	0
1	1	1	1	0

Inputs				Output
L_{\max}	L_{\min}	F_{inlet}	T	V_{outlet}
0	0	0	0	0
0	0	0	1	0
0	0	1	0	0
0	0	1	1	0
0	1	0	0	0
0	1	0	1	1
0	1	1	0	0
0	1	1	1	0
1	0	0	0	X
1	0	0	1	X
1	0	1	0	X
1	0	1	1	X
1	1	0	0	0
1	1	0	1	1
1	1	1	0	0
1	1	1	1	0

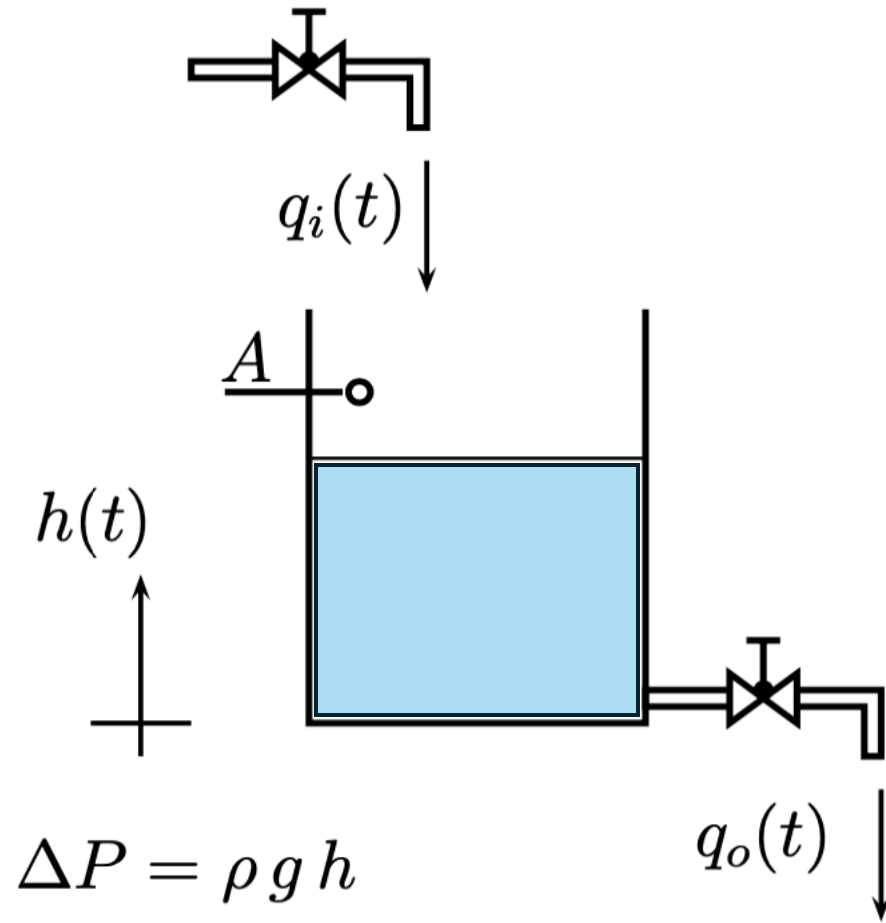
$$V_{\text{outlet}} = \bar{L}_{\max}L_{\min}\bar{F}_{\text{inlet}}T + L_{\max}L_{\min}\bar{F}_{\text{inlet}}T$$



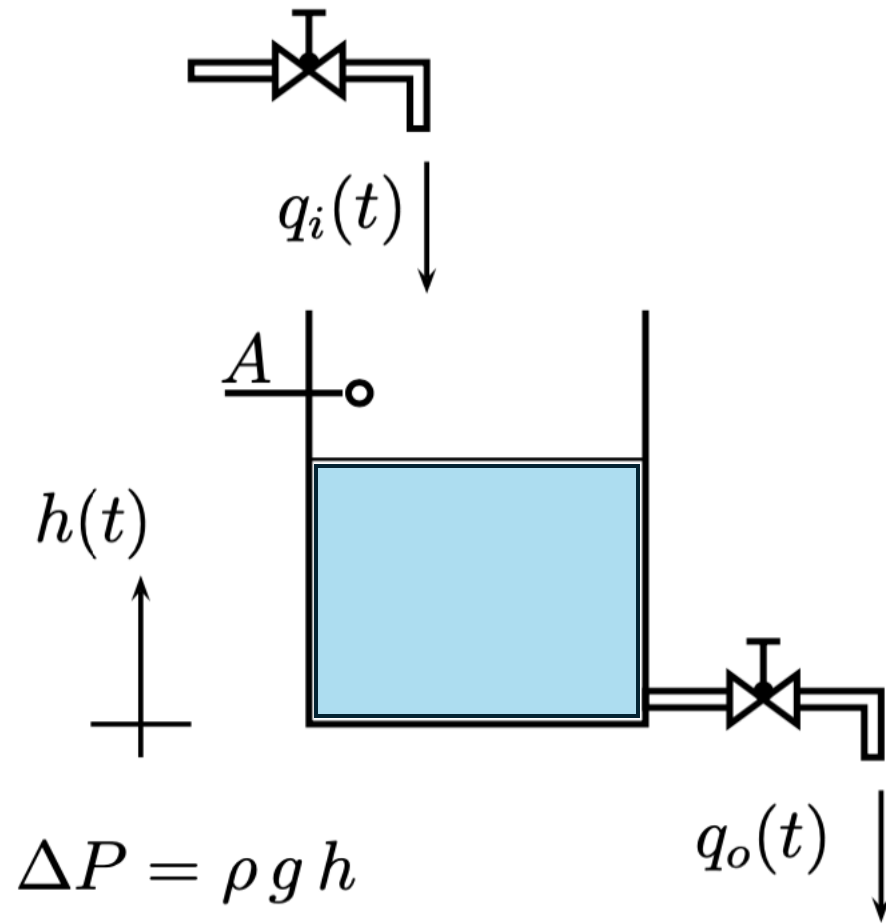
$$V_{\text{outlet}} = L_{\min}\bar{F}_{\text{inlet}}T$$

Usar mapas de Karnough para simplificar la expresión

Ejemplo: Sistema de llenado de un tanque

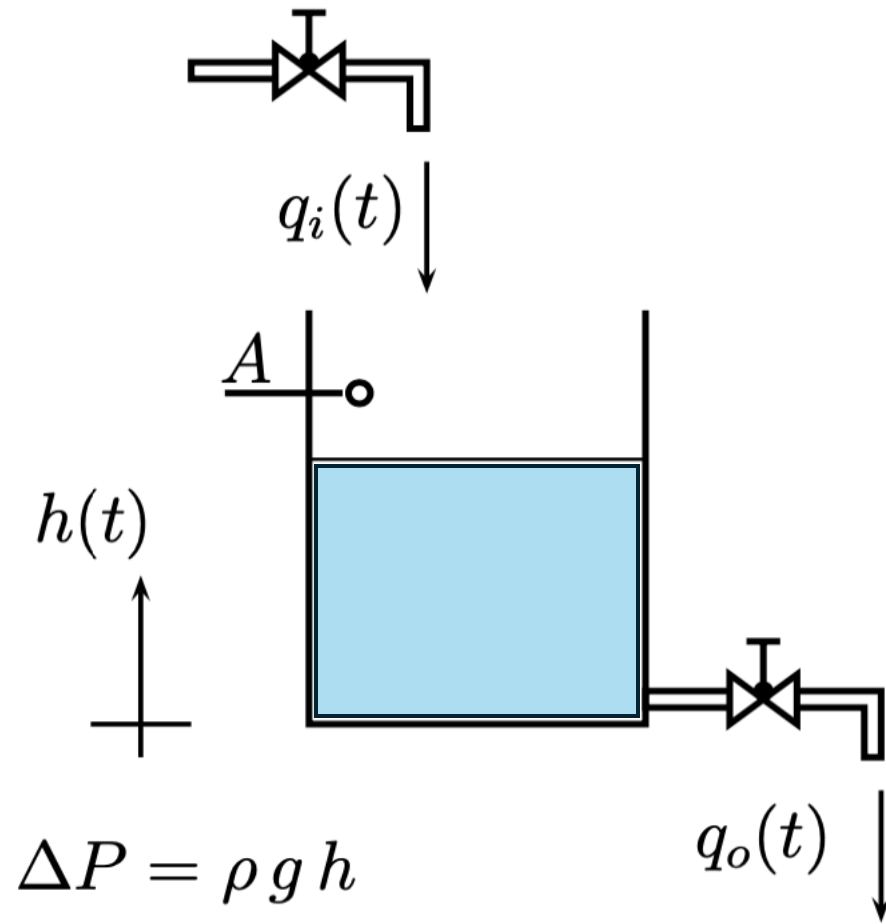


Ejemplo: Sistema de llenado de un tanque



$$C_H \frac{d\Delta P}{dt} = q_i - q_o$$

Ejemplo: Sistema de llenado de un tanque



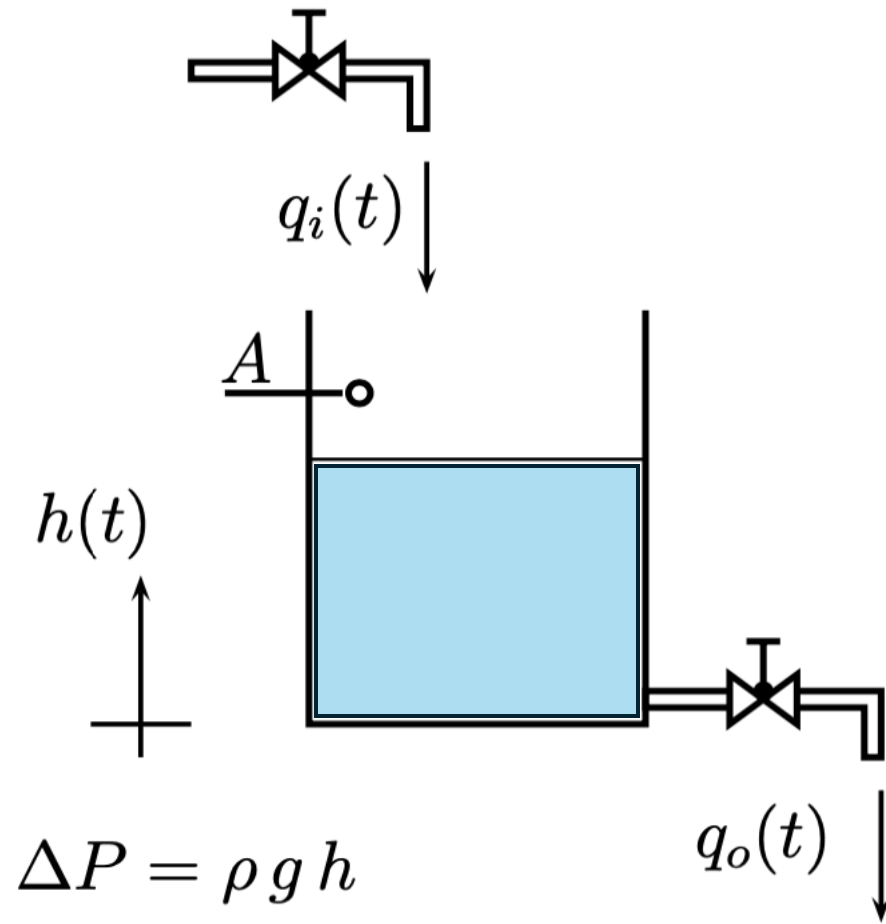
$$C_H \frac{d\Delta P}{dt} = q_i - q_o$$

C_H : Capacitancia hidráulica del tanque.

q_i : Caudal de entrada con retardo $q_i(t - T_d)$.

q_o : Caudal de salida dado por $q_o = \frac{\Delta P}{R_H}$.

Ejemplo: Sistema de llenado de un tanque



$$C_H \frac{d\Delta P}{dt} = q_i - q_o$$

C_H : Capacitancia hidráulica del tanque.

q_i : Caudal de entrada con retardo $q_i(t - T_d)$.

q_o : Caudal de salida dado por $q_o = \frac{\Delta P}{R_H}$.

$$C_H \rho g \frac{dh}{dt} = q_i(t - T_0) - \frac{\rho g}{R_H} h(t)$$

$$C_H \rho g \frac{dh}{dt} = q_i(t - T_0) - \frac{\rho g}{R_H} h(t)$$

$$\mathcal{L} \left\{ C_H \rho g \frac{dh}{dt} \right\} = \mathcal{L} \{ q_i(t - T_0) \} - \mathcal{L} \left\{ \frac{\rho g}{R_H} h(t) \right\}$$

$$C_H \rho g H(s)s = Q_i(s)e^{-T_0s} - \frac{\rho g}{R_H} H(s)$$

$$H(s) \left(C_H \rho g s + \frac{\rho g}{R_H} \right) = Q_i(s)e^{-T_0s}$$

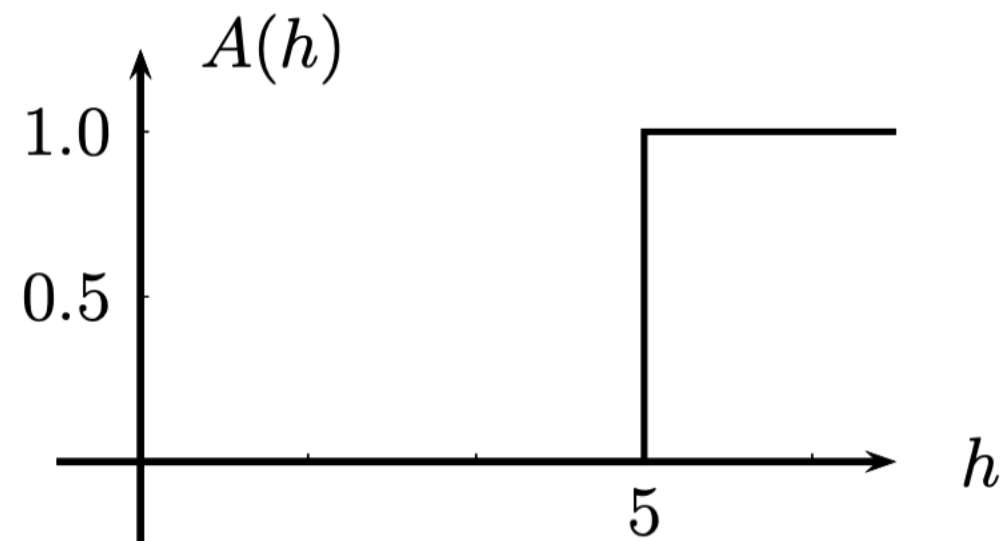
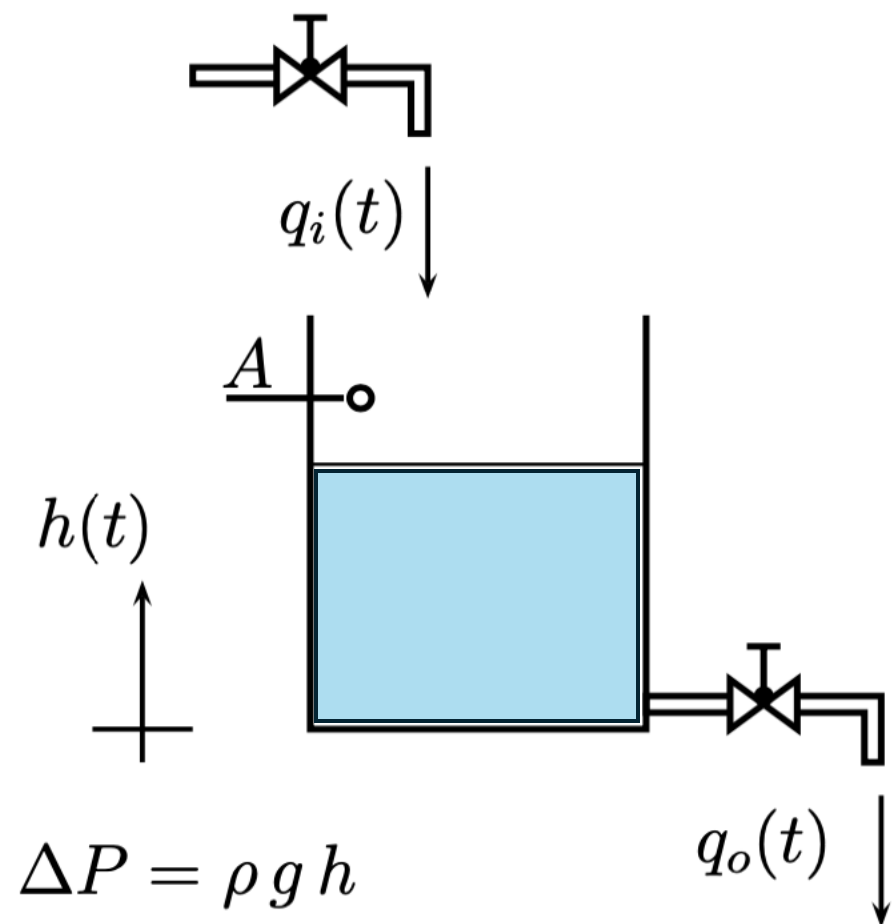
$$G(s) = \frac{H(s)}{Q_i(s)} = \frac{e^{-T_0s}}{C_H \rho g s + \frac{\rho g}{R_H}}$$

$$G(s) = \frac{\frac{R_H}{\rho g} e^{-T_0s}}{C_H R_H s + 1}$$

$$G(s) = \frac{K e^{-T_0s}}{\tau s + 1}$$

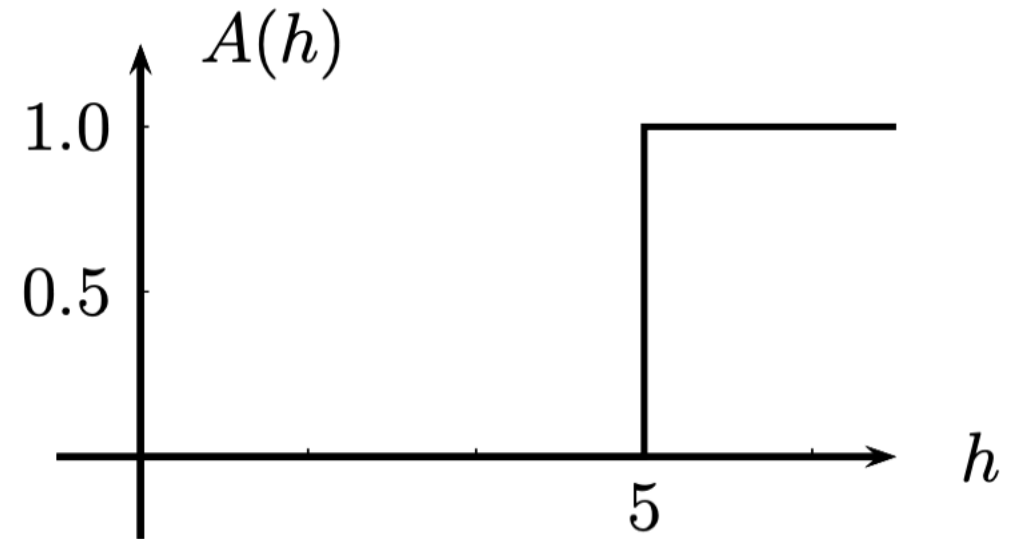
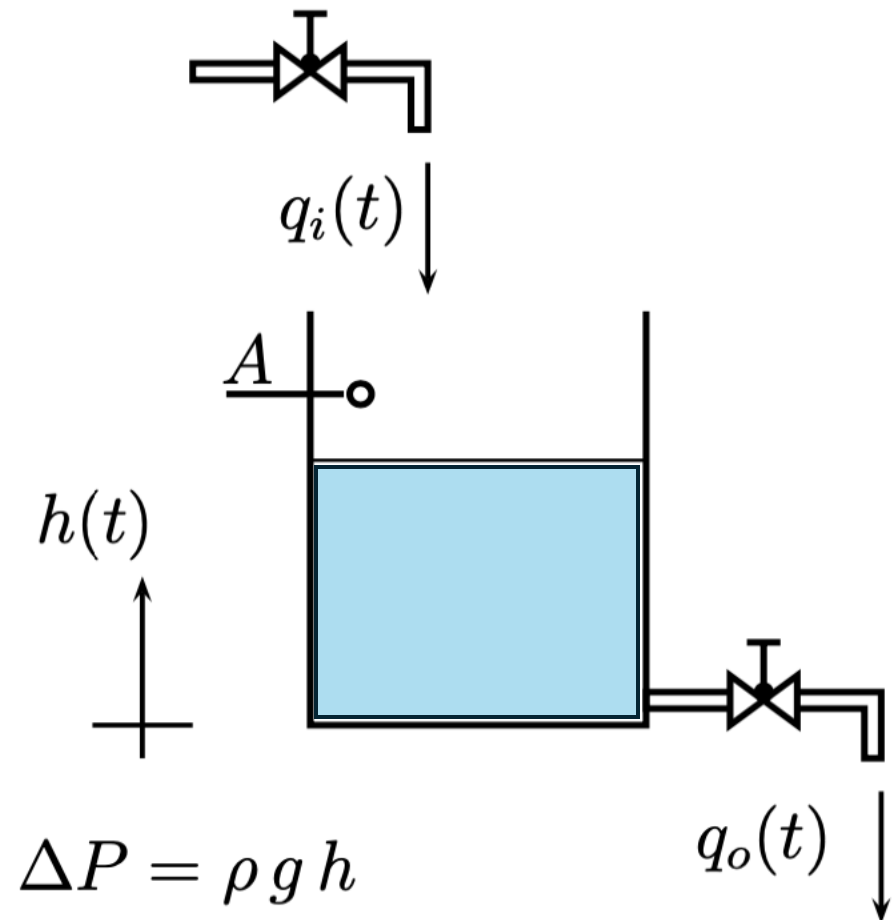
$$K = 10, \tau = 1 \text{ y } T_0 = 0,5$$

$$G(s) = \frac{10e^{-0,5s}}{s + 1}$$



$$K = 10, \tau = 1 \text{ y } T_0 = 0,5$$

$$G(s) = \frac{10e^{-0,5s}}{s + 1}$$

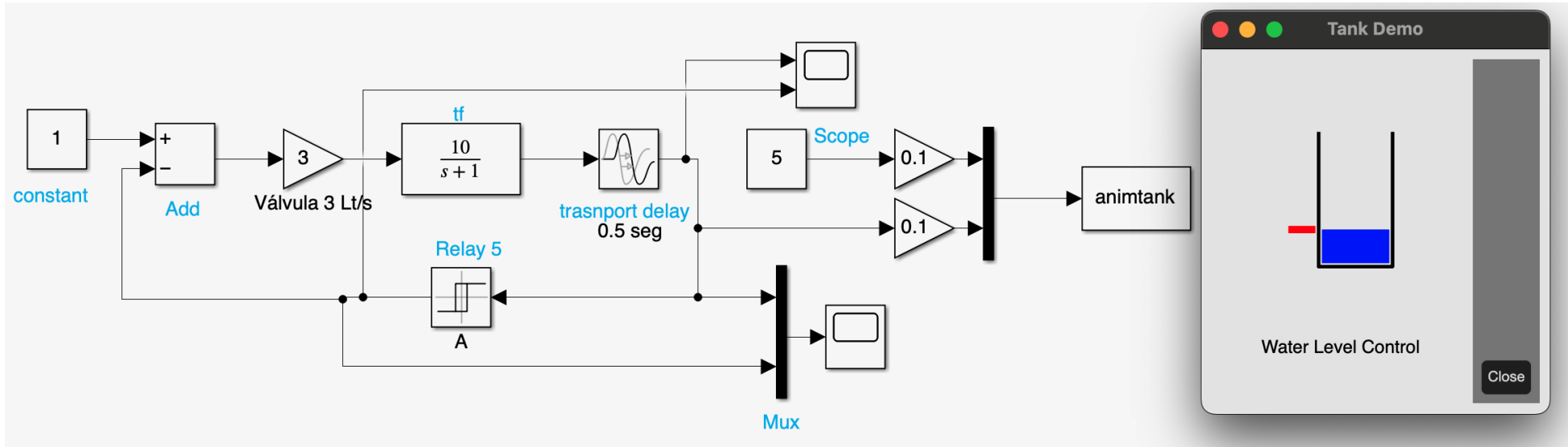
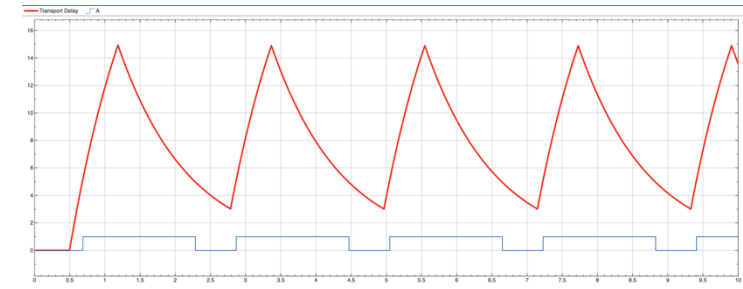
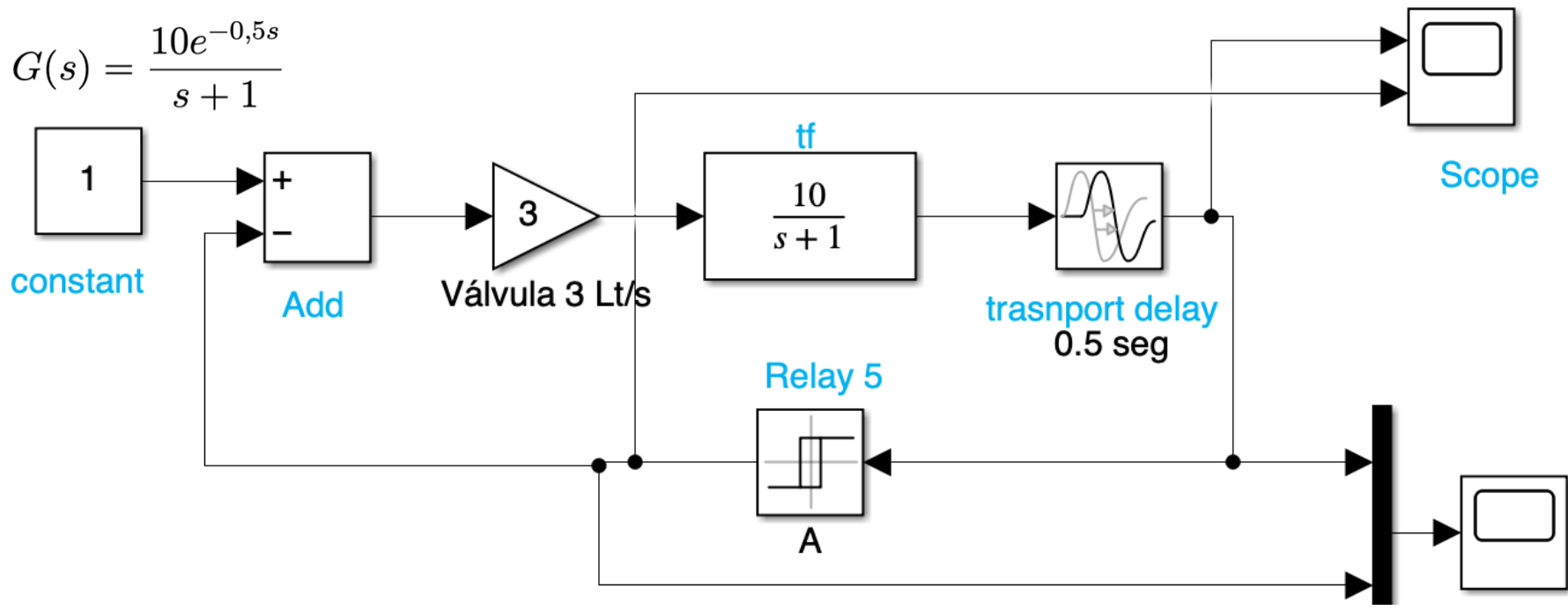


A	Y_i
0	1
1	0

$$Y_i = \overline{A}$$

$K = 10$, $\tau = 1$ y $T_0 = 0,5$

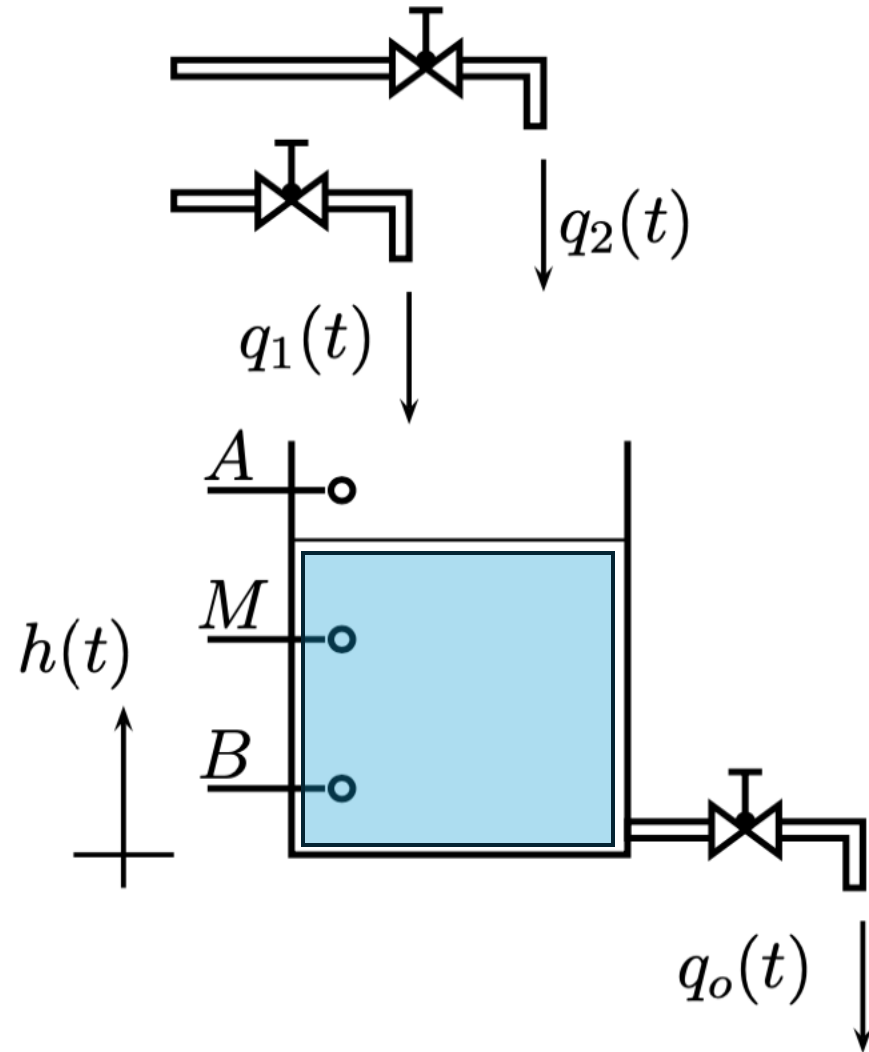
$$G(s) = \frac{10e^{-0,5s}}{s + 1}$$



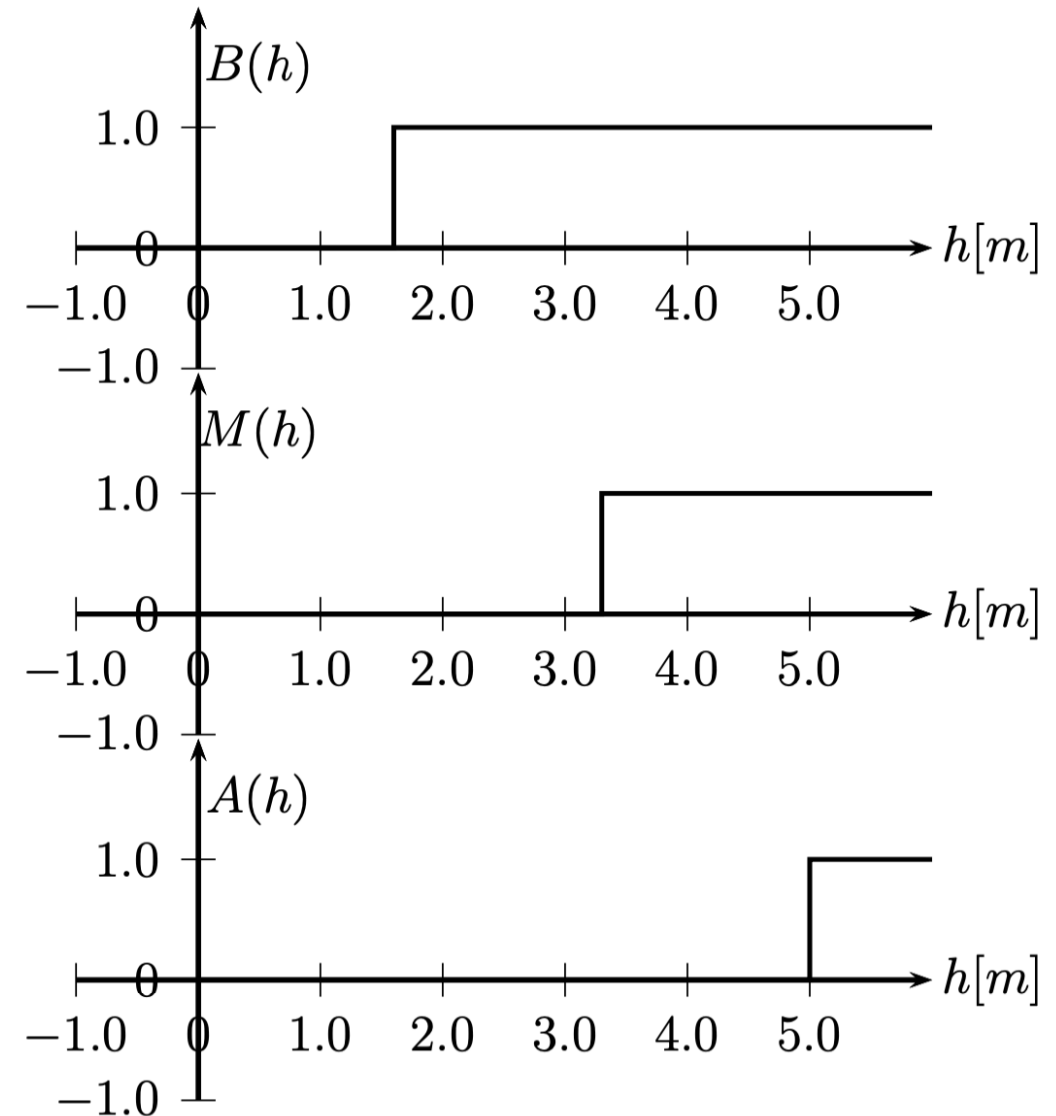
`open_system("sltank")`

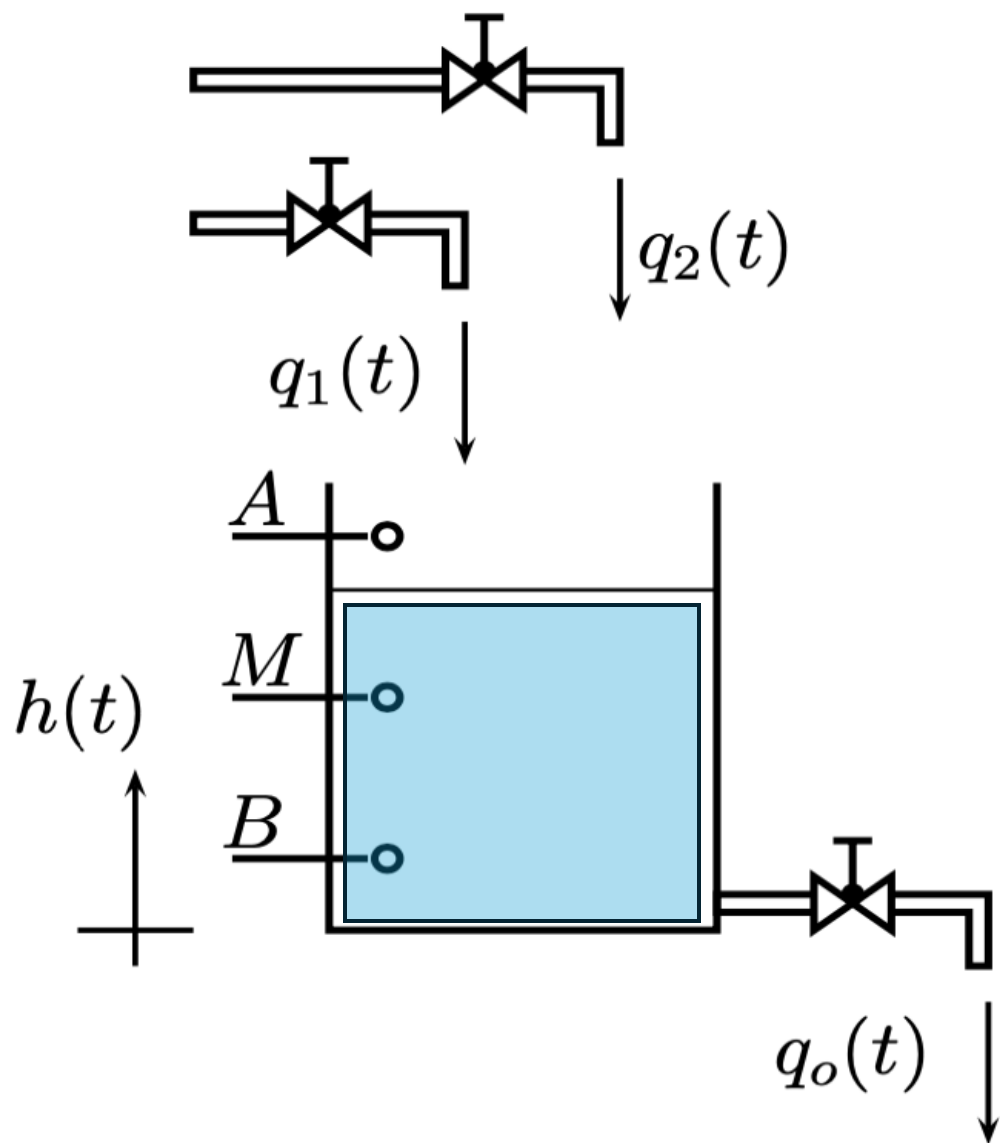
Ejemplo: Sistema hidráulico

$$q_i = Y_1 q_1 + Y_2 q_2$$

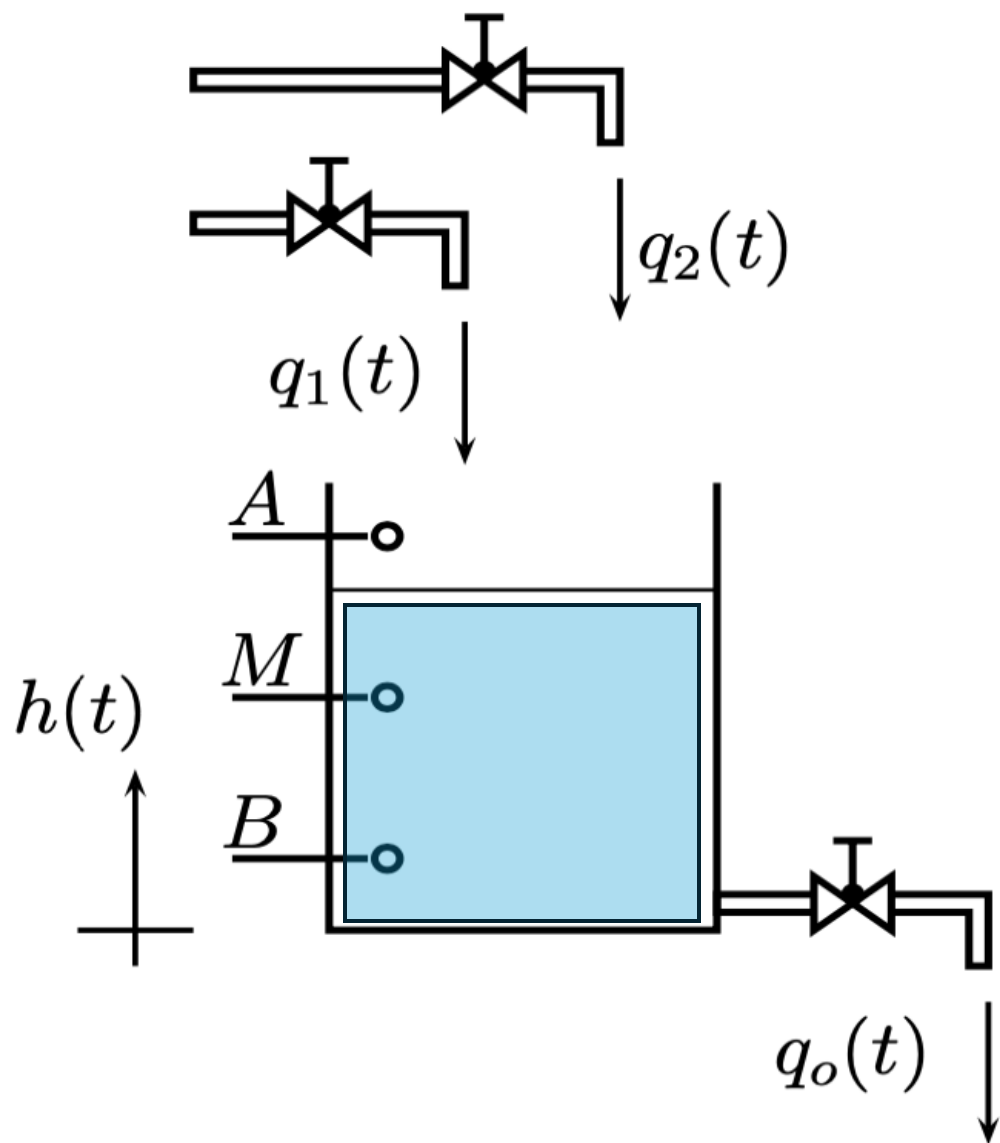


$$q_1 = 2, q_2 = 1$$





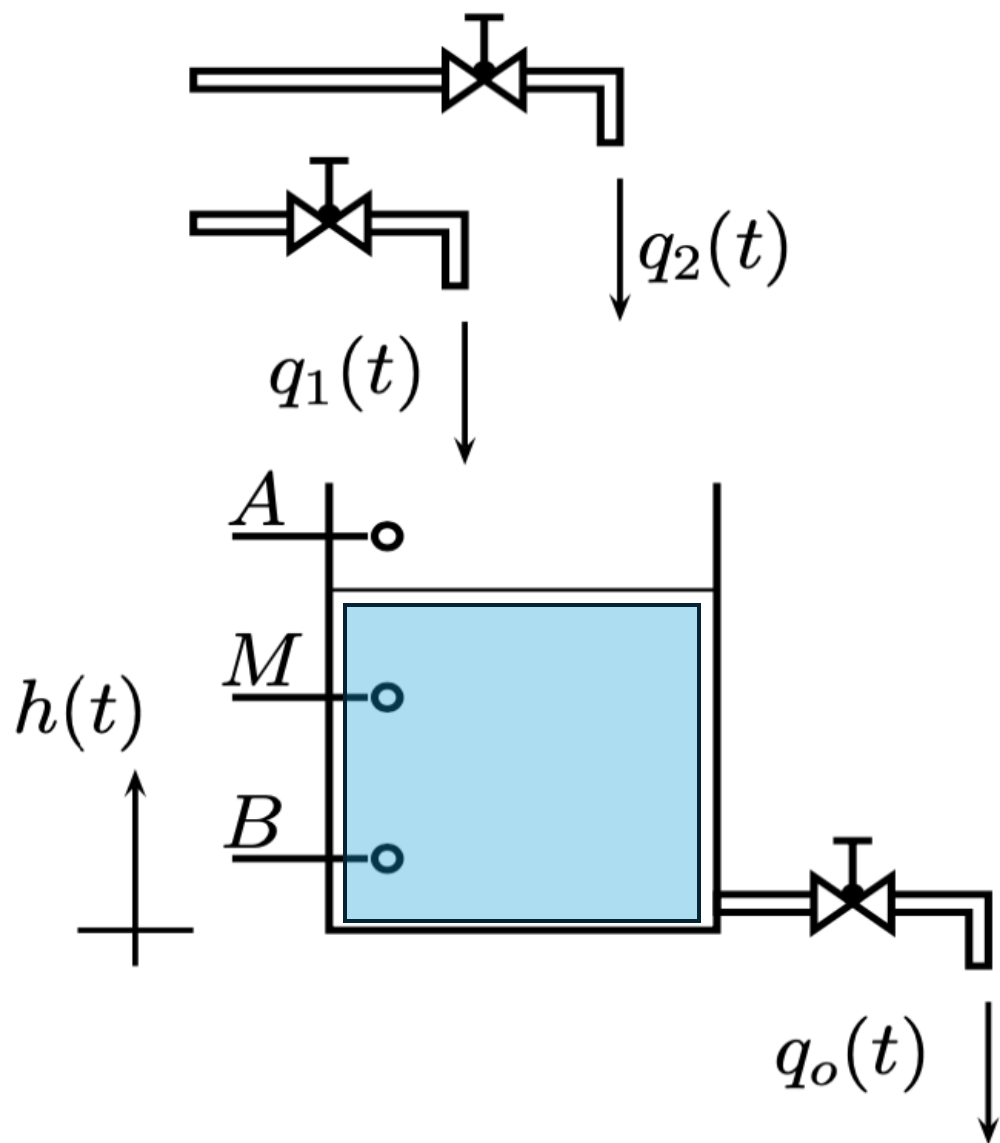
A	M	B	Y_1	Y_2
0	0	0	1	1
0	0	1	0	1
0	1	1	1	0
1	1	1	0	0



A	M	B	Y_1	Y_2
0	0	0	1	1
0	0	1	0	1
0	1	1	1	0
1	1	1	0	0

AB		00	01	11	10
M					
0		1	0	X	X
1		X	1	0	X

$$Y_1 = \overline{B} + \overline{A}M$$



A	M	B	Y_1	Y_2
0	0	0	1	1
0	0	1	0	1
0	1	1	1	0
1	1	1	0	0

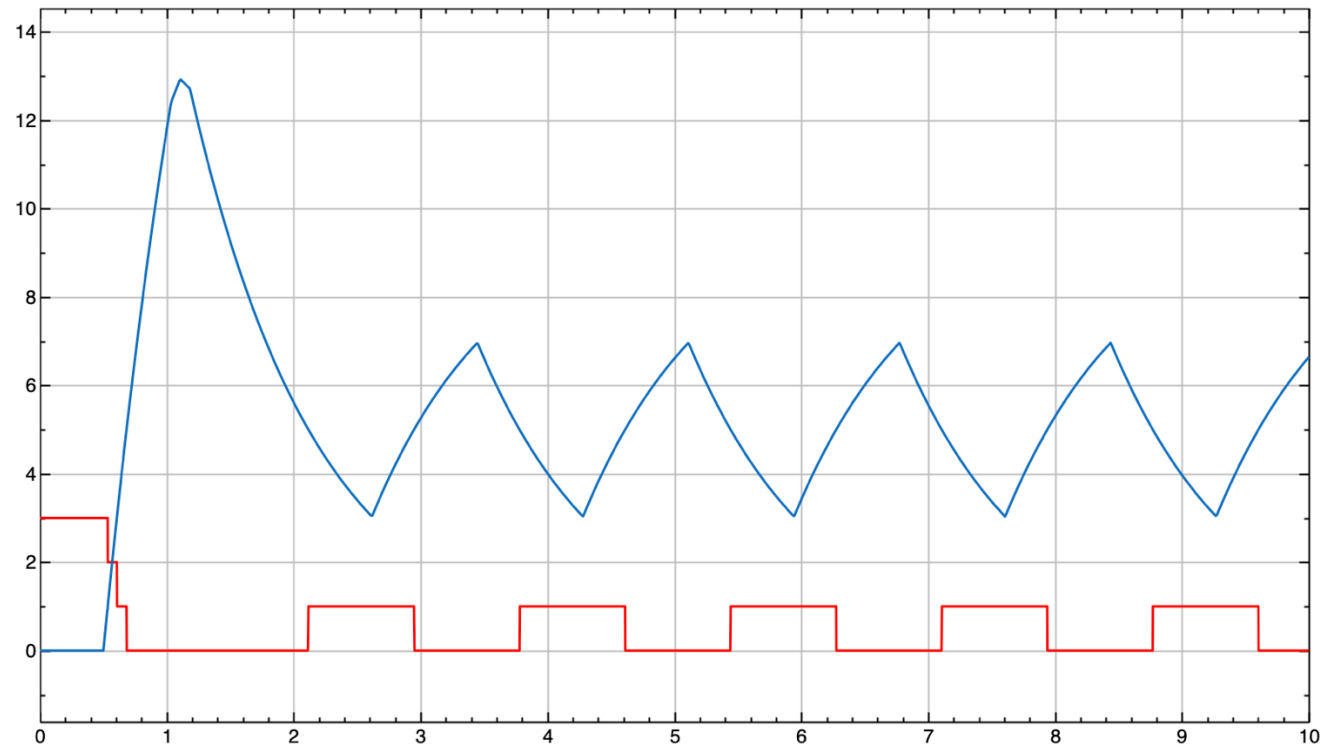
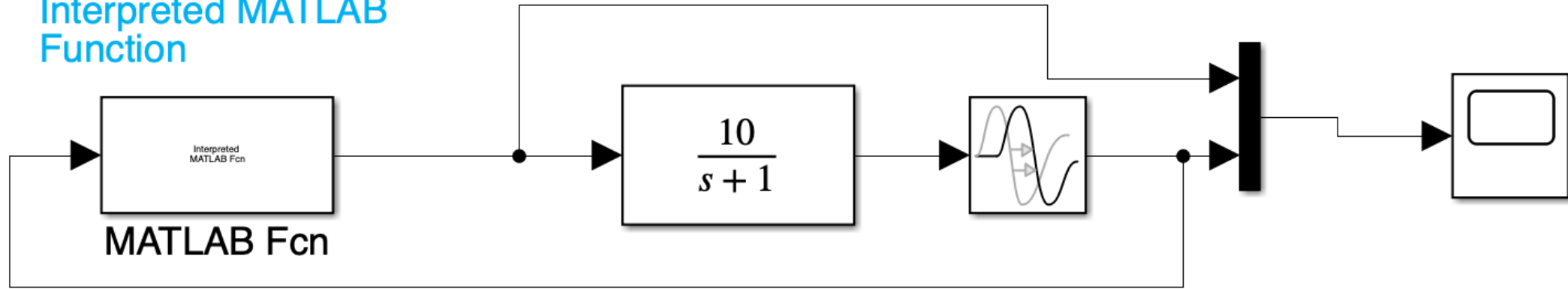
AB		00	01	11	10
M	0	1	0	X	X
	1	X	1	0	X

$$Y_1 = \overline{B} + \overline{A}M$$

1	1	X	X
X	0	0	X

$$Y_2 = \overline{M}$$

Interpreted MATLAB
Function



Equivalencia de las funciones lógicas y su cálculo en \mathbb{R}

Suma lógica (OR): $A + B = \text{máx}\{A, B\}$

Equivalencia de las funciones lógicas y su cálculo en \mathbb{R}

Suma lógica (OR): $A + B = \text{máx}\{A, B\}$

Producto lógico (AND): $A \cdot B = \text{mín}\{A, B\}$

Equivalencia de las funciones lógicas y su cálculo en \mathbb{R}

Suma lógica (OR): $A + B = \text{máx}\{A, B\}$

Producto lógico (AND): $A \cdot B = \text{mín}\{A, B\}$

Negación (NOT): $\overline{A} = 1 - A$

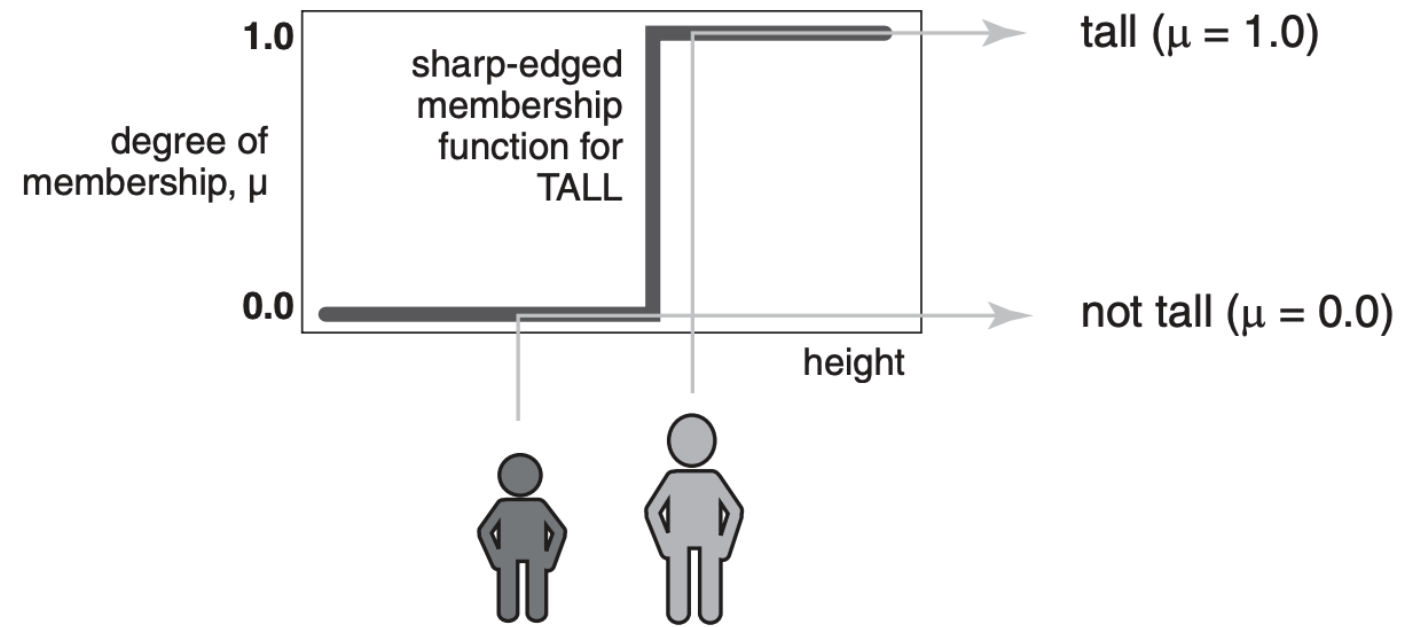
Equivalencia de las funciones lógicas y su cálculo en \mathbb{R}

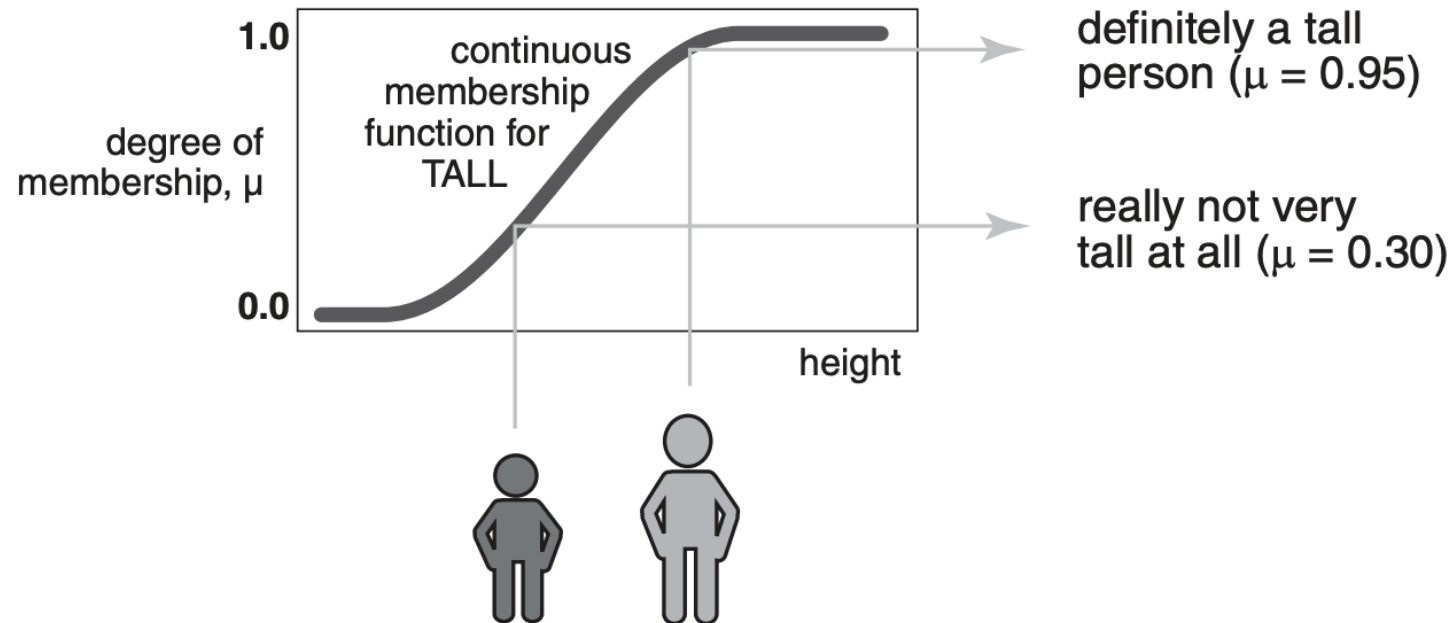
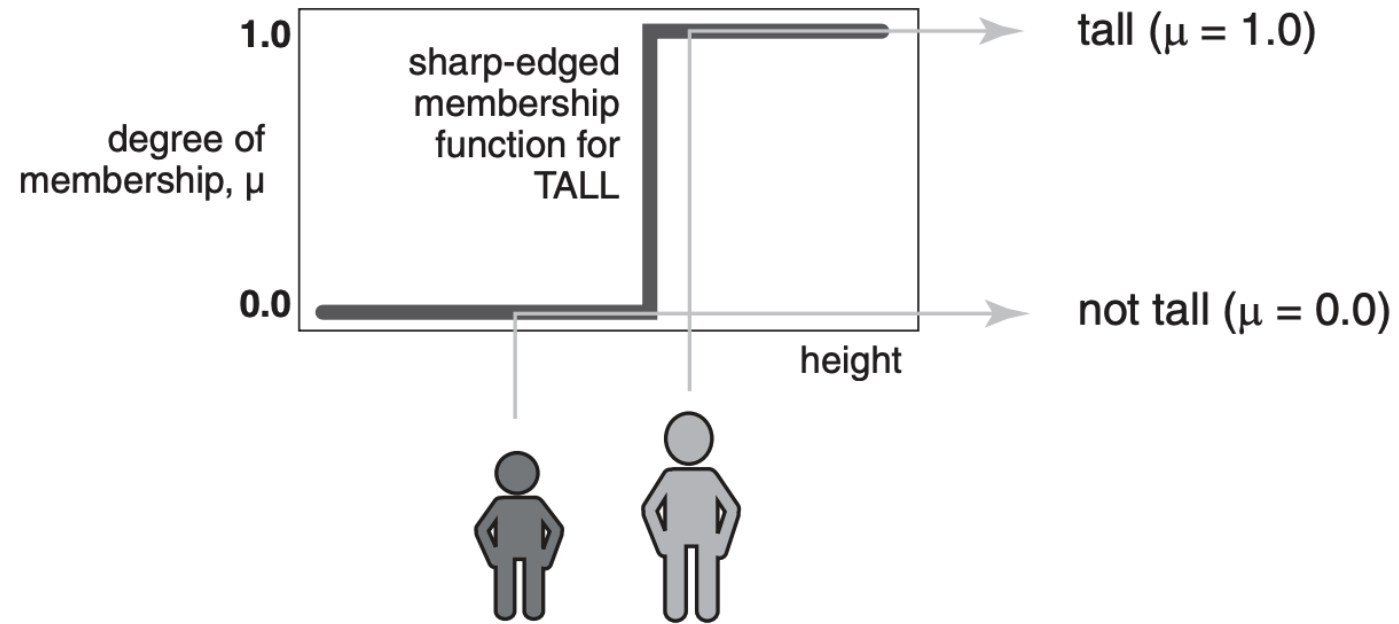
Suma lógica (OR): $A + B = \max\{A, B\}$

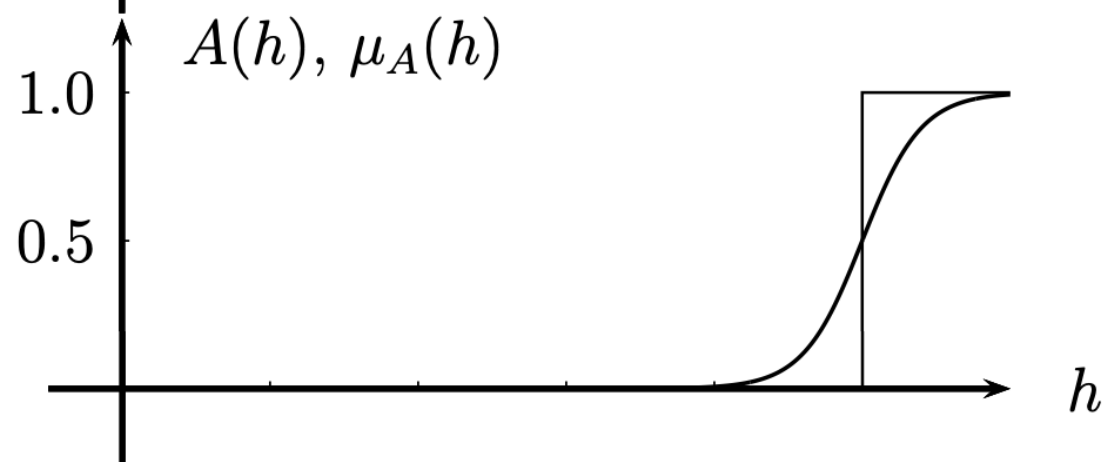
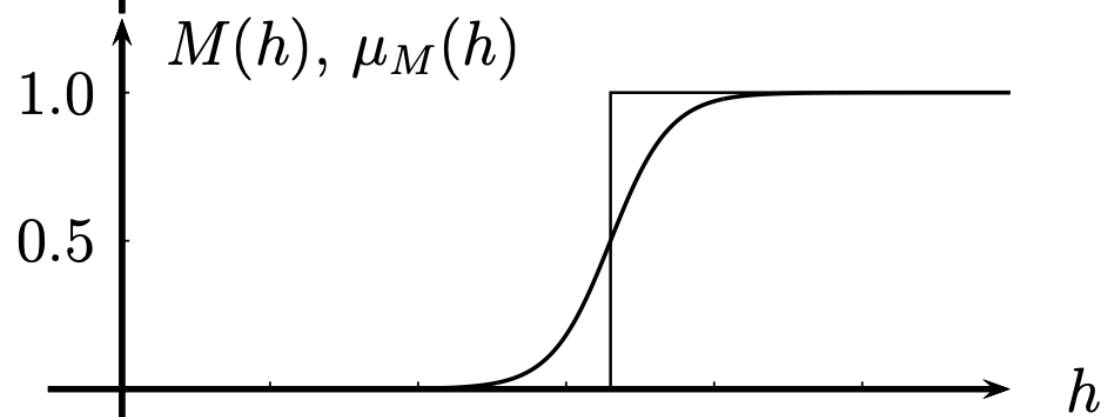
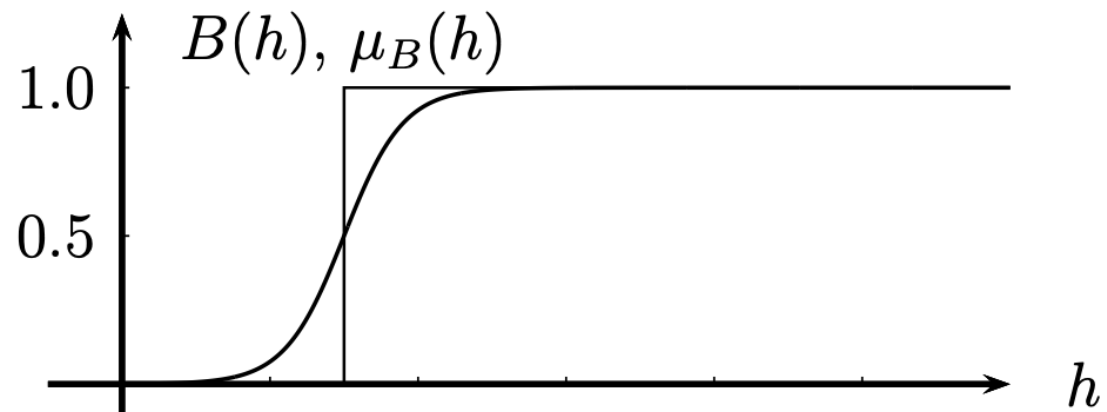
Producto lógico (AND): $A \cdot B = \min\{A, B\}$

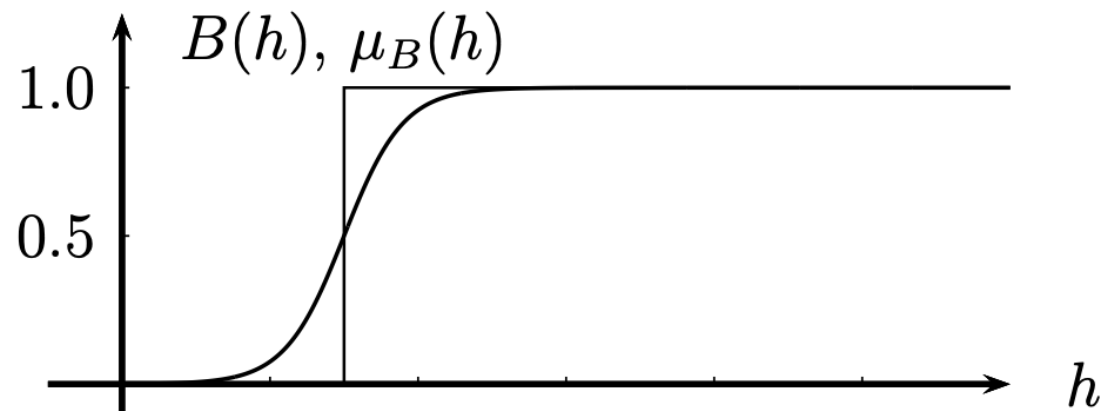
Negación (NOT): $\overline{A} = 1 - A$

AB	$A + B$	$A \cdot B$	\overline{A}	$\max\{A, B\}$	$\min\{A, B\}$	$1 - A$
00	0	0	1	0	0	1
01	1	0	1	1	0	1
10	1	0	0	1	0	0
11	1	1	0	1	1	0



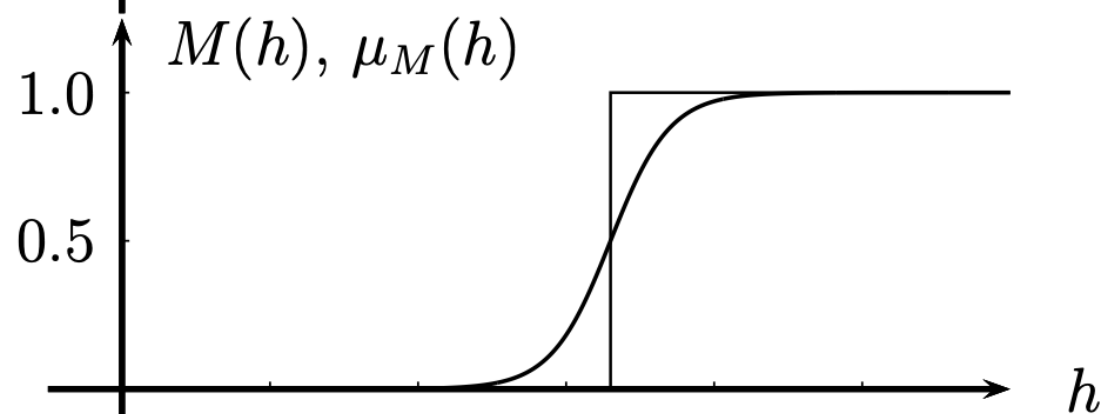




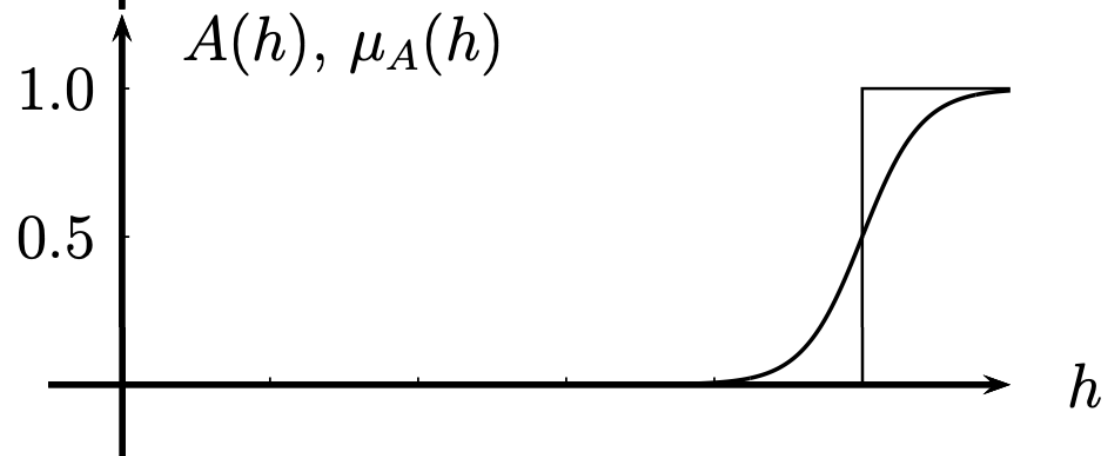


$$Y_2 = \overline{M}$$

$$Y_2 = 1 - \mu_M$$



$$Y_1 = \overline{B} + \overline{A}M$$



$$Y_1 = \text{máx}\{(1 - \mu_B), \text{mín}\{(1 - \mu_A), \mu_M\}\}$$

