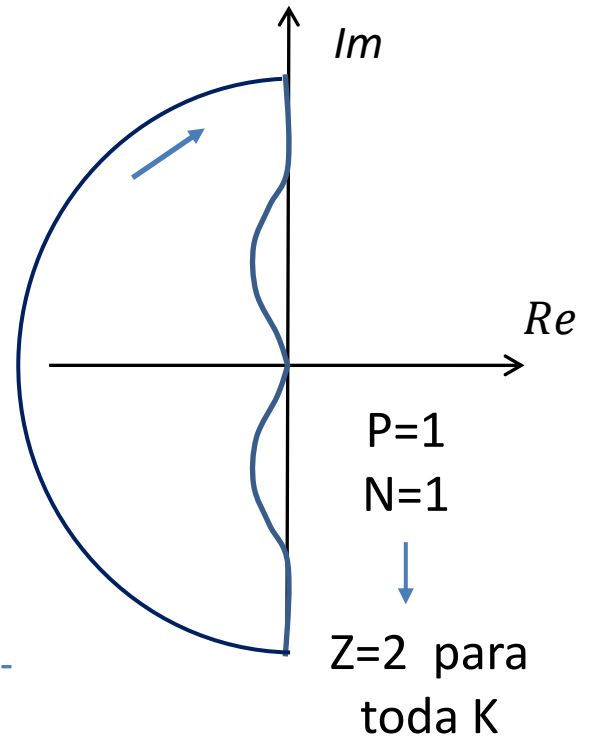
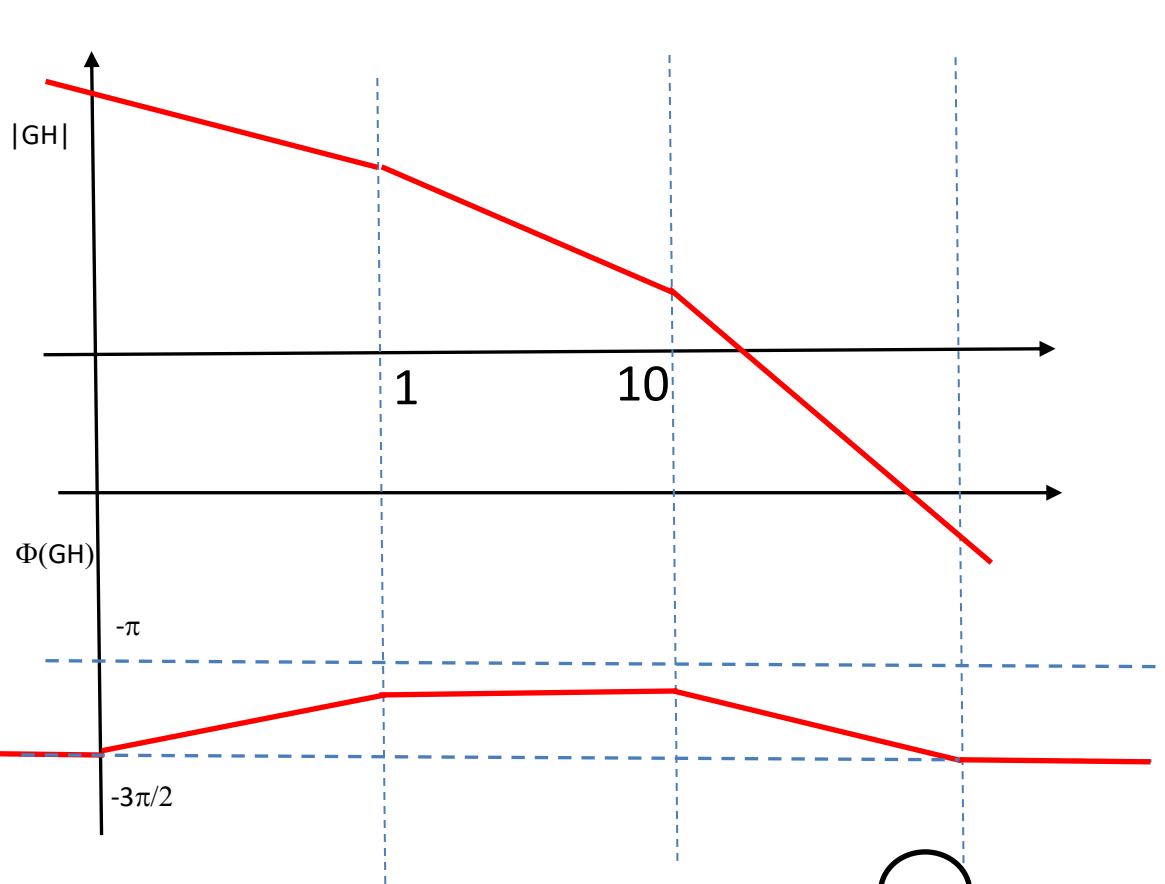
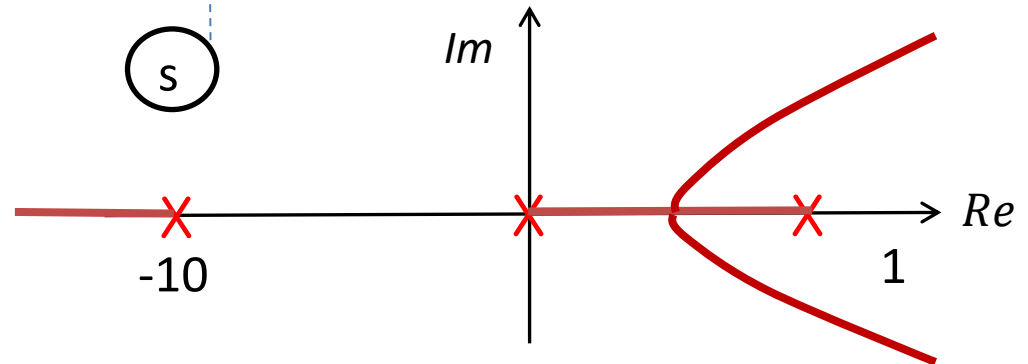


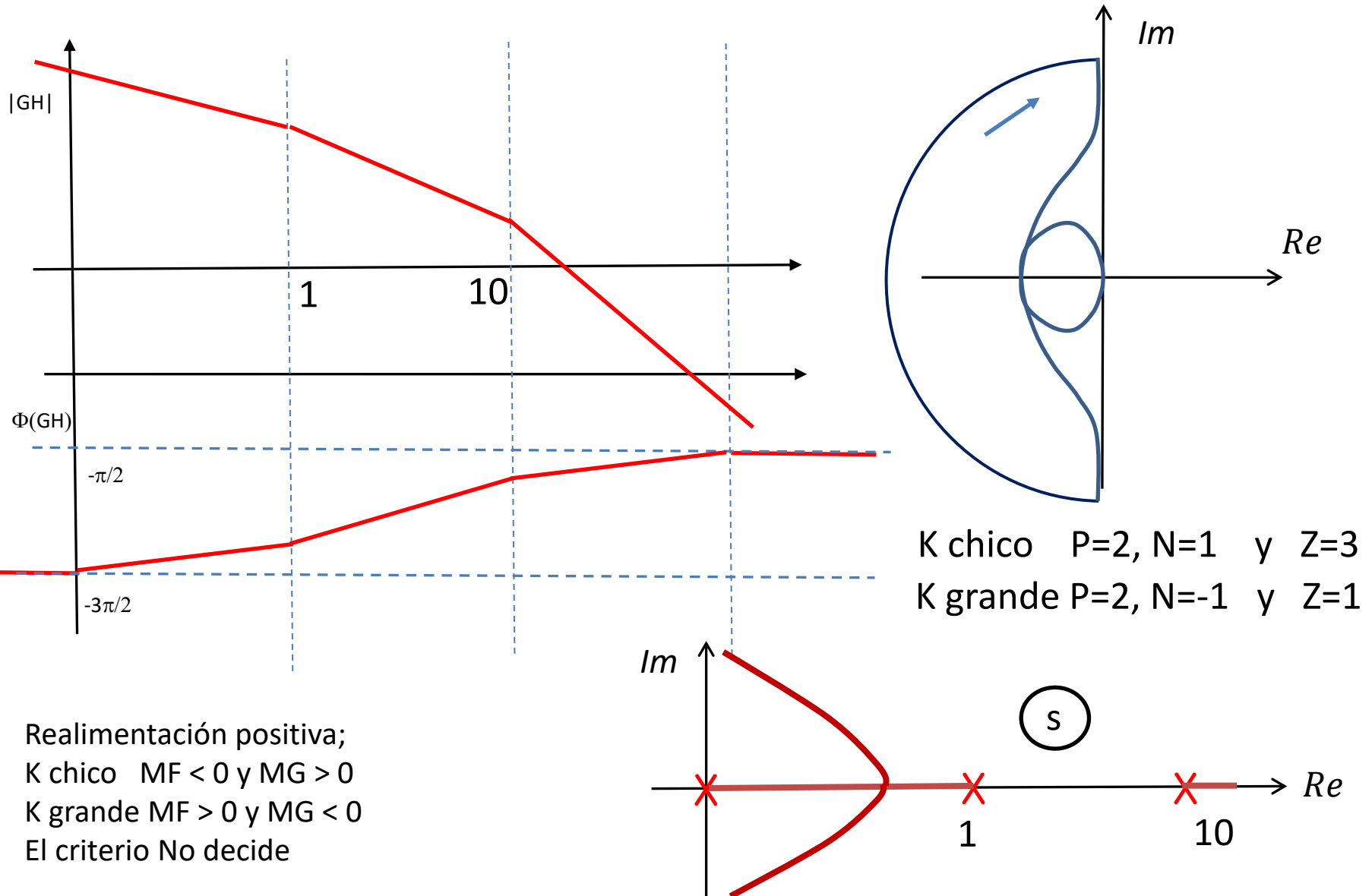
a₂) $G(s)H(s) = K/[s(s-1)(s+10)]$



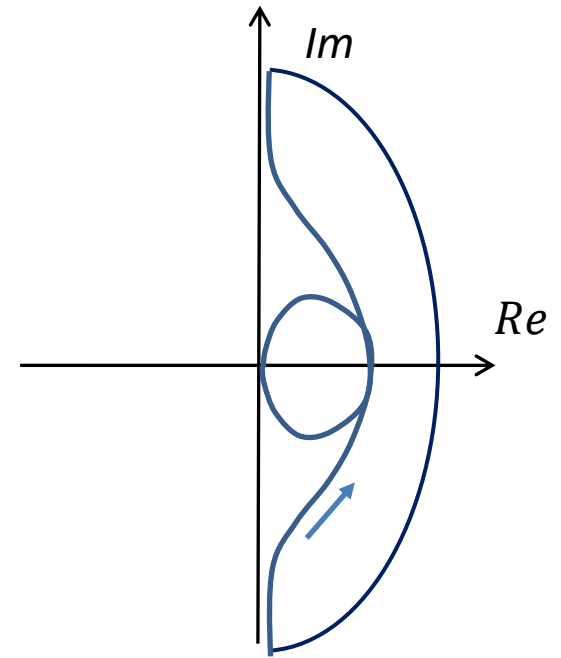
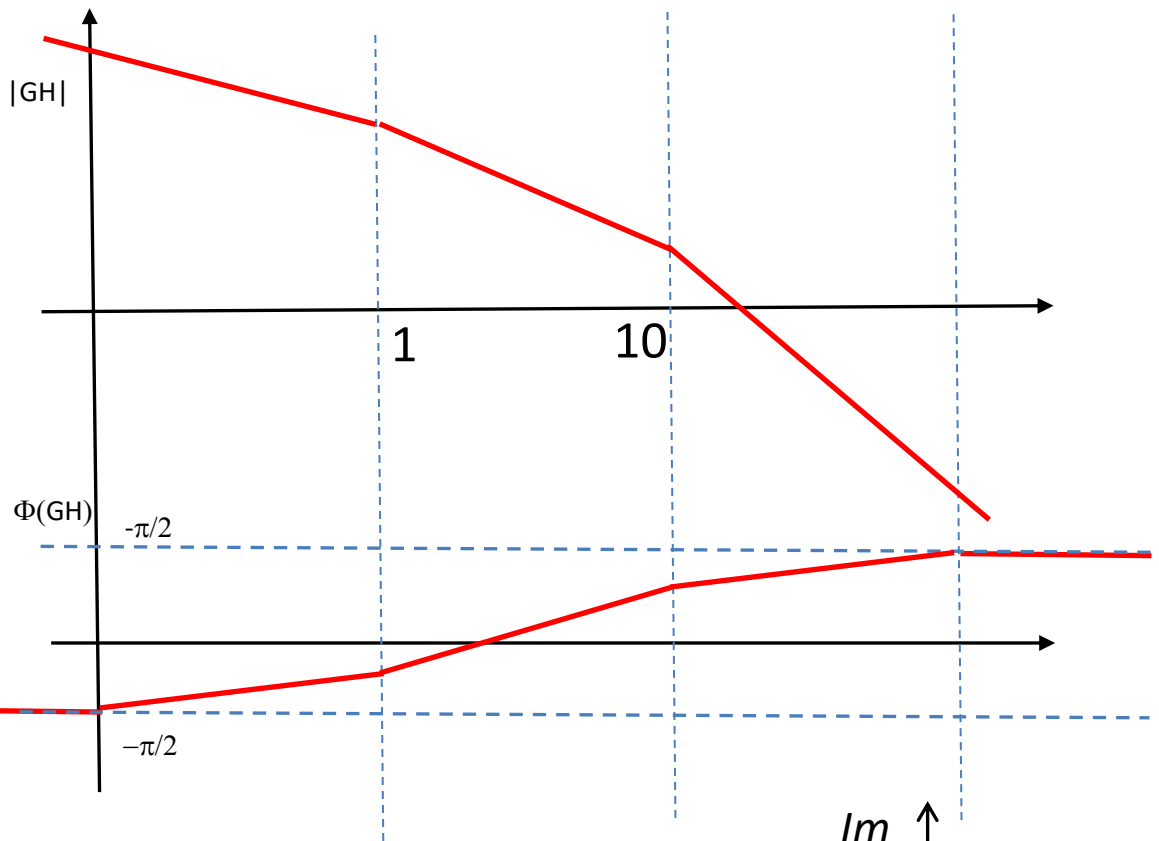
Realimentación negativa;
MF < 0 siempre ; MG no existe → no hay cruce de polos de LC de un semiplano al otro



a₃) $G(s)H(s) = K/[s(1-s)(s-10)]$

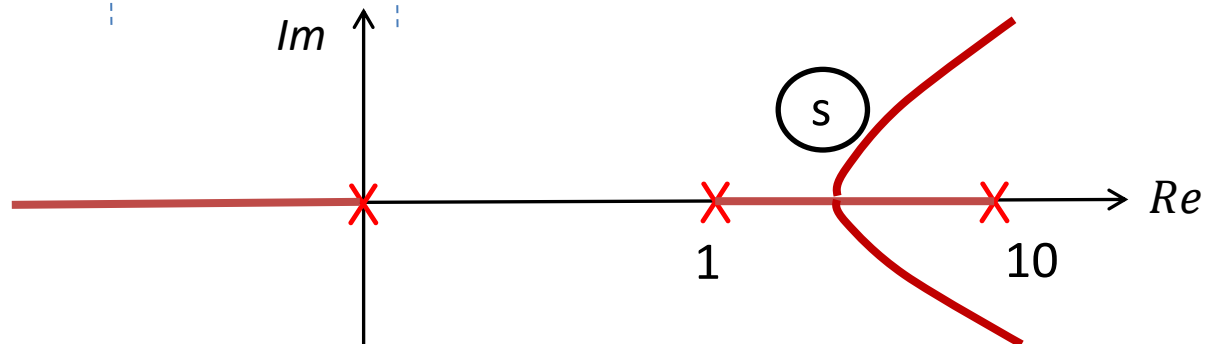


a₄) $G(s)H(s) = K/[s(s-1)(s-10)]$

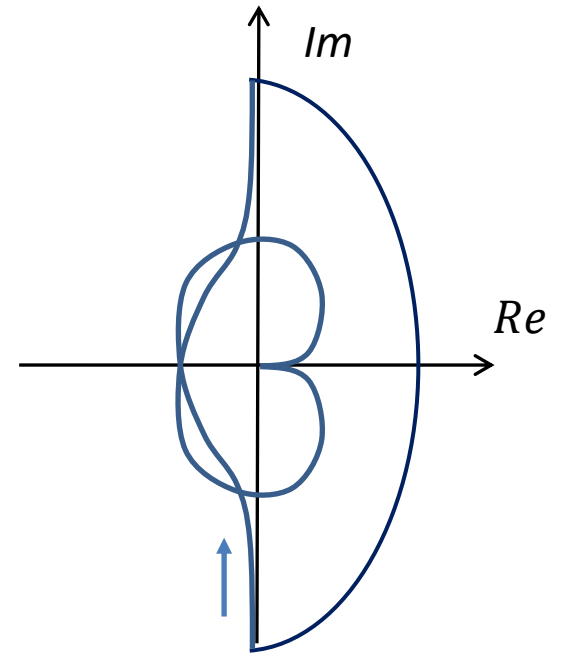
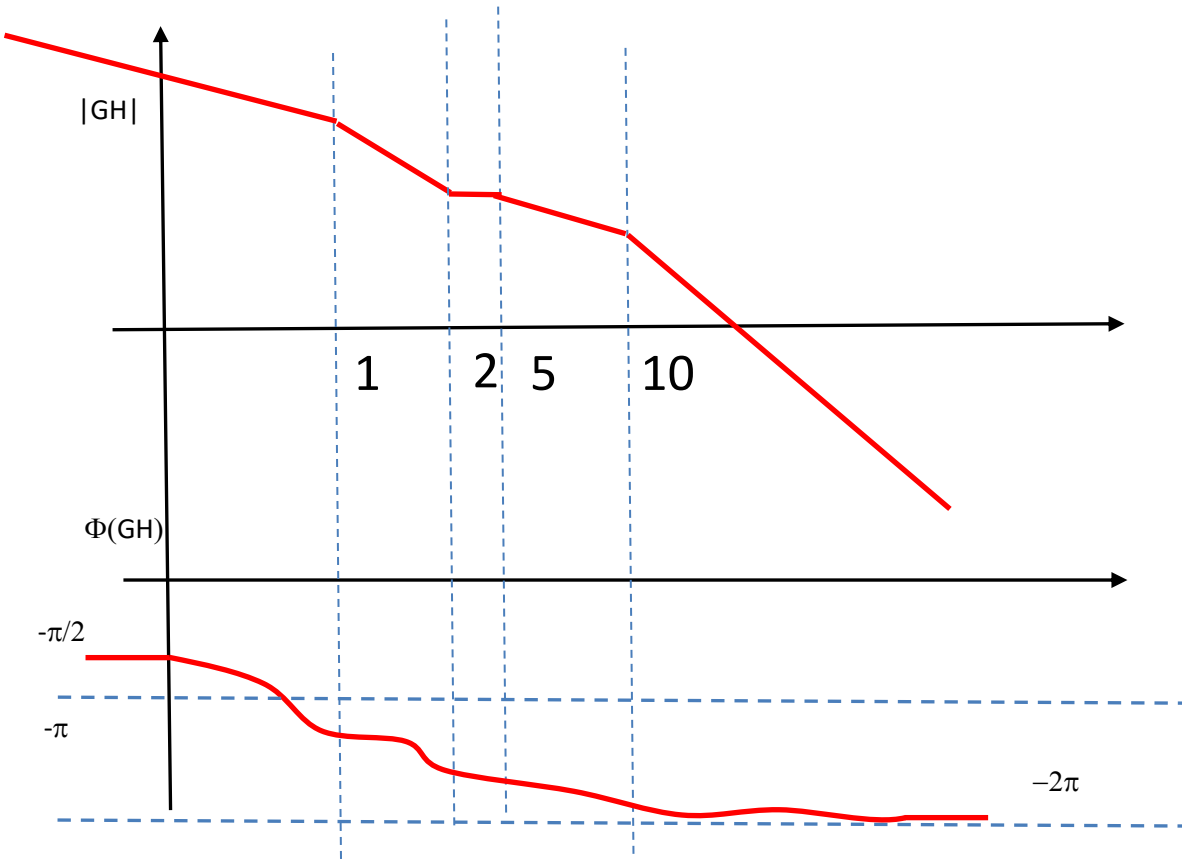


K chico $P=2, N=0$ y $Z=2$
 K grande $P=2, N=0$ y $Z=2$

Realimentación negativa;
 MF > 0 y MG no existe
 No hay cruce de polos de
 un S_p al otro



$$b_2) G(s)H(s) = K(s^2 - 2s + 4) / [s(s+5)(1-s)(s+10)]$$



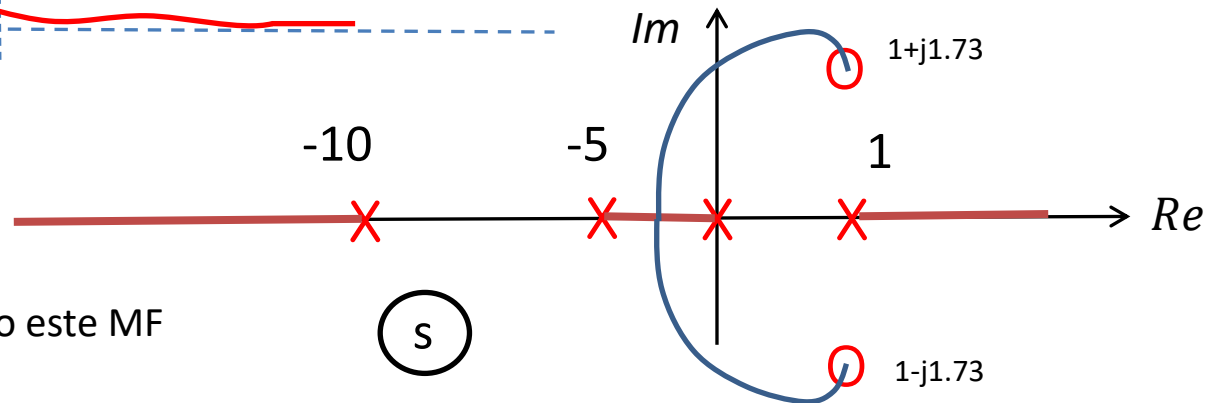
K chico $P=1, N=0$ y $Z=1$
 K grande $P=2, N=2$ y $Z=3$

Realimentación negativa;

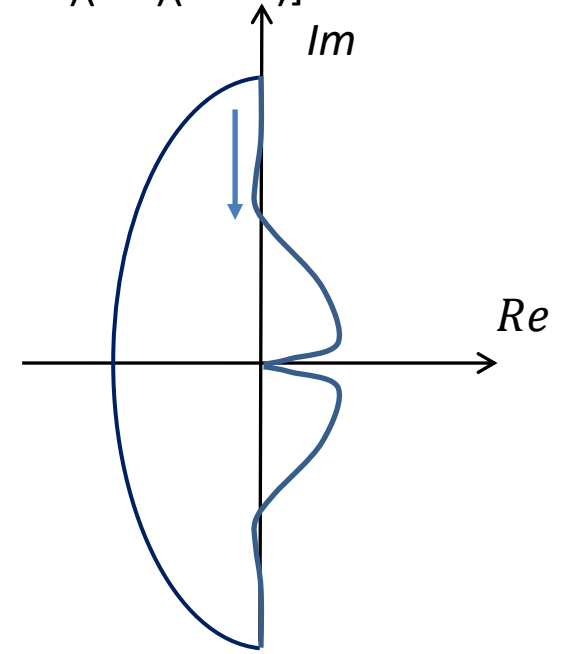
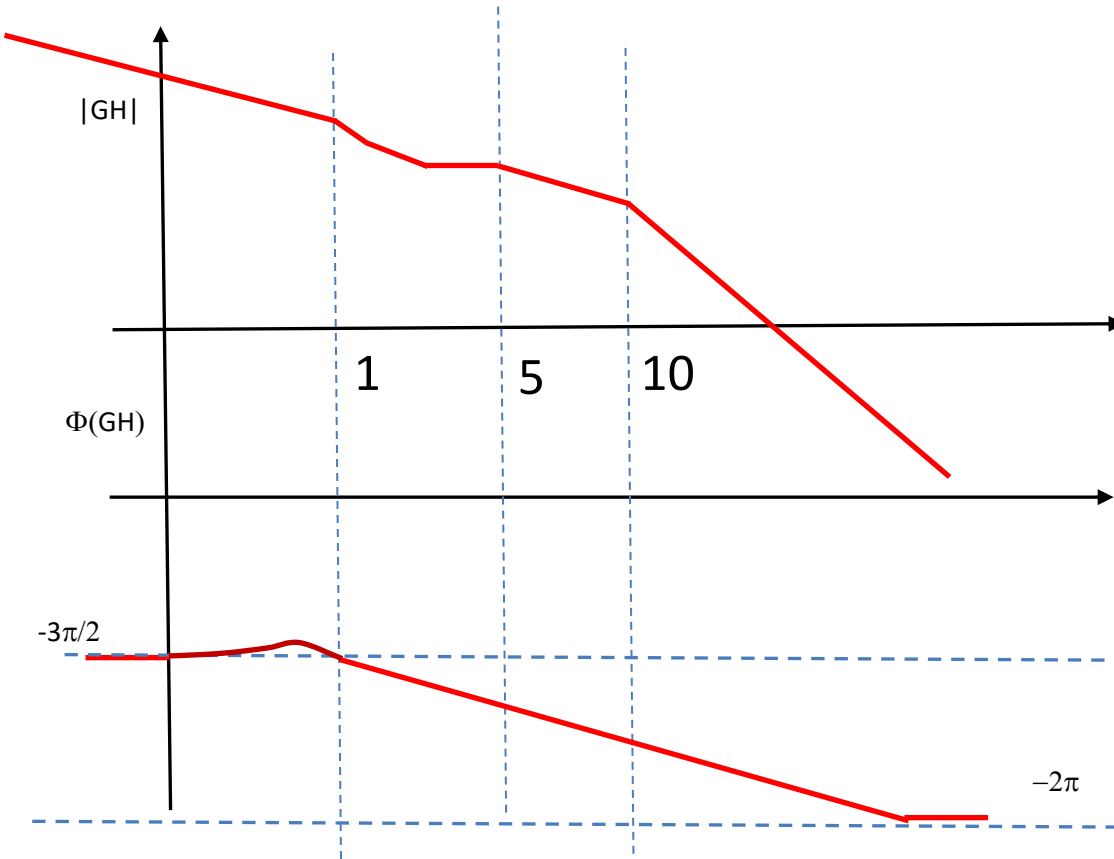
K chico $MF > 0$ y $MG > 0$

K grande $MF < 0$ y $MG < 0$

El criterio No funciona definiendo este MF

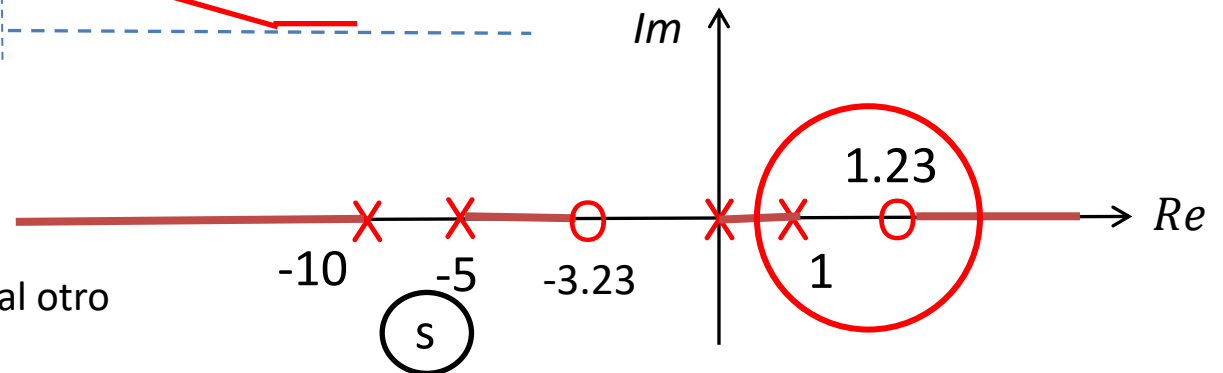


$$b_3) G(s)H(s) = K(s^2+2s-4)/[s(s+5)(1-s)(s+10)] = K(s+3.23)(s-1.23)/[s(s+5)(1-s)(s+10)]$$



Para todo K $P=1$, $N=1$ y $Z=2$

Realimentación positiva;
K chico MF < 0 y MG no existe
No hay cruce de polos de un Sp al otro



Conclusión: El método de estabilidad de Bode presenta particularidades en los casos de transferencias de no mínima fase que hacen su aplicación un poco dificultosa. Las conclusiones apropiadas pueden hacerse apoyándose en algún otro método de estabilidad.