Control Automático I 2022

# *Trabajo Práctico 3:* Estabilidad – Routh y Lugar de las Raíces

#### **Ejercicio 1:**

Determinar el diagrama de Lugar de las Raíces (LR) del siguiente sistema:

$$G(s) = \frac{10K}{(1+0.2s)(s^2+8s+100)} \qquad H(s) = 1,$$

implementado bajo la estructura de realimentación negativa tradicional. Hallar el valor de ganancia para el cual se hace inestable.

### **Ejercicio 2:**

Determinar el diagrama de LR y el rango de ganancia de estabilidad de los siguientes sistemas implementados bajo la estructura de realimentación negativa habitual:

a) 
$$G(s) = \frac{K}{(s+5)(s+550)}$$
  $H(s) = \frac{4}{(s+160)}$ .

b) 
$$G(s) = \frac{K(1-3s)}{10s(1,5s+1)}$$
  $H(s) = 1.$ 

c) 
$$G(s) = \frac{K(3s-1)}{10s(1,5s+1)}$$
  $H(s) = 1$ .  $\rightarrow$  Comparar los resultados con el inciso anterior.

d) 
$$G(s) = \frac{K(s^2 + 2s + 1)}{s(s + 4)(s + 1)}$$
  $H(s) = 1$ .

e) 
$$G(s) = \frac{K(s^2 + 4s + 1000)}{(s+1)(s+5)(s+10)}$$
  $H(s) = 1.$ 

f) 
$$G(s) = \frac{K(s^2 - 10s + 50)}{s(s^2 + 10s + 50)}$$
  $H(s) = 1$ .

## **Ejercicio 3:**

Determinar el diagrama de LR y el rango de ganancia de estabilidad del sistema realimentado negativamente dado por:

$$G(s) = \frac{K(s+20)(s+30)}{s(s+1)(s+10)} \qquad H(s) = \frac{1}{(s+400)(s+2000)}$$

NOTA: Hallar los puntos de quiebre antes de trazar el diagrama. Verificar los resultados usando MATLAB.

#### **Ejercicio 4:**

Dado el sistema  $G(s) = \frac{K}{s(s+10)(s-1)}$  realimentado negativamente con  $H(s) = \frac{(s-1)}{(s+3)}$ :

- a) Realizar el diagrama de LR de <u>todos</u> los polos de lazo cerrado del sistema. Verificar el diagrama obtenido hallando la expresión correspondiente a la transferencia de lazo cerrado.
- b) Analizar en esta última que polos de lazo cerrado dependen de la ganancia y cuáles no.
- c) ¿El sistema es estable? Explique.
- d) Repetir los puntos anteriores considerando que el bloque H(s) se encuentra en cascada con G(s) y no en el lazo de realimentación.