

# Parcial 2 - Transformada de Fourier y Laplace

Señales y Sistemas 2025-1

Profesor: Andrés Marino Álvarez Meza

Estudiante: Yilder Rafael Epiayú González

**Pregunta 1:** Función de transferencia en lazo abierto del Sistema masa-resorte-amortiguados.

1- Ecuación de Movimiento

- Partiendo de  $\sum F = ma$ , luego identificamos las Fuerzas

$F_E$ : Fuerza externa

$F_s = -K y(t)$  } Del resorte

$F_c = -C \dot{y}(t)$  } del amortiguador

- Ahora como sabemos que la aceleración  $a$  es la segunda derivada de la posición, entonces  $a = \ddot{y}(t)$

- La ecuación nos queda

$$F_E(t) - K y(t) - C \dot{y}(t) = m \ddot{y}(t)$$

- Ordenando

$$m \ddot{y}(t) + C \dot{y}(t) + K y(t) = F_E(t)$$

2- Aplicar la transformada de Laplace:

$$L\{\ddot{y}(t)\} = s^2 Y(s)$$

$$L\{\dot{y}(t)\} = s Y(s)$$

$$L\{y(t)\} = Y(s)$$

Reemplazando

$$m (s^2 Y(s)) + C (s Y(s)) + K (Y(s)) = F_E(s)$$



3- Hallar la Función de Transferencia  $G(s)$

(Es la relación entre la Salida  $Y(s)$  y la entrada  $F_e(s)$ )

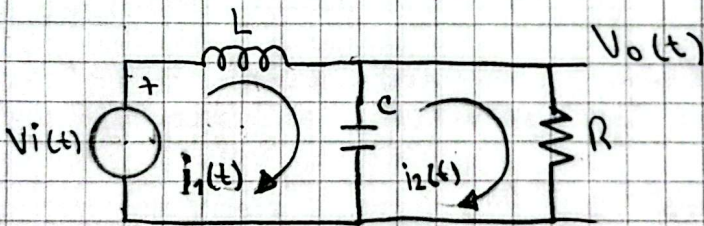
- Factorizamos  $Y(s)$

$$(Y(s))(ms^2 + cs + k) = F_e(s)$$

- Función de Transferencia en lazo abierto

$$G(s) = \frac{Y(s)}{F_e(s)} = \frac{1}{ms^2 + cs + k}$$

Sistema eléctrico Equivalente



El objetivo es analizar el circuito eléctrico y encontrar su equivalencia con el sistema mecánico

1- Ecuaciones del circuito (Leyes de Kirchhoff)

Malla 1:

$$V_i(s) = sL I_1(s) + \frac{1}{sC} (I_1(s) - I_2(s))$$

Malla 2:

$$R I_2(s) + \frac{1}{sC} (I_2(s) - I_1(s)) = 0$$

$$V_o(t) = R I_2(s)$$



2- Resolver el sistema de ecuaciones

El objetivo es encontrar una sola ecuación que relacione  $V_i(s)$  con  $V_o(s)$ .

- Despejar  $I_1(s)$  de la Malla 2

$$\frac{1}{sC} I_1(s) = \left( R + \frac{1}{sC} \right) I_2(s) \Rightarrow I_1(s) = (1 + sCR) I_2(s)$$

- Sustituir  $I_1(s)$  en la malla 1 y simplificar

$$V_i(s) = sL(1 + sCR) I_2(s) + \frac{1}{sC} ((1 + sCR) I_2(s) - I_3(s))$$

$$V_i(s) = (sL + s^2 LCR) I_2(s) + R \cdot I_2(s) = (s^2 LCR + sL + R) I_2(s)$$

- Sustituimos  $I_2(s)$  usando  $V_o(s) = R I_2(s) \Rightarrow I_2(s) = \frac{V_o(s)}{R}$   
Para eliminar la corriente de la ecuación

$$V_i(s) = (s^2 LCR + sL + R) \frac{V_o(s)}{R}$$

3- Despejar la Función de transferencia  $H(s)$

$$H(s) = \frac{V_o(s)}{V_i(s)} = \frac{R}{s^2 LCR + sL + R}$$

Por último encontramos el sistema equivalente.

- Primero normalizamos ambas Funciones de transferencia encontradas

$$G(s) = \frac{1}{ms^2 + cs + k} \Rightarrow G(s) = \frac{1/k}{\frac{m}{k}s^2 + \frac{c}{k}s + 1}$$

$$H(s) = \frac{R}{s^2 LCR + sL + R} \Rightarrow H(s) = \frac{1}{LCs^2 + \frac{L}{R}s + 1}$$



Ahora si podemos realizar la comparación directa

$$s^2: \frac{m}{K} \longleftrightarrow LC$$

$$s: \frac{c}{K} \longleftrightarrow \frac{L}{R}$$

$$\text{Numerador: } \frac{1}{K} \longleftrightarrow 1$$

De esta comparación deducimos que para que la equivalencia sea directa, se debe cumplir  $K=1$ , esto simplifica la analogía

$$\text{Masa (m)} \Rightarrow LC$$

$$\text{Amortiguamiento} \Rightarrow \frac{L}{R}$$

$$\text{cte. resorte (K)} \Rightarrow 1$$