

2° EXAMEN PARCIAL
4K2 – Teoría de Control
Práctico

Nota: (.....)

Fecha: 30/10/2015

Nombre: Legajo:

- 1) Construya el diagrama del lugar de raíces del siguiente sistema:

$$G(s) = \frac{s+2}{(s^2+4s+5)(s+5)}$$

- 2) Diseñe un compensador PI para el sistema $G(s)$, mediante el método de cancelación de polo dominante, encuentre los valores de la ganancia para que la respuesta sea :
- a) Críticamente amortiguada
 - b) Con un $\zeta = 0.707$ (justifique matemáticamente).

$$G(s) = \frac{0,0667}{\left(s + \frac{1}{20}\right)\left(s + \frac{1}{4}\right)}$$