Respuesta temporal de sistemas de segundo orden

Teoría de Circuitos II Universidad Nacional de la Patagonia San Juan Bosco

4 de Septiembre de 2019

Sistemas de segundo orden - Respuesta

Los sistemas de segundo orden tienen la forma

$$\tau^2 \frac{d^2 y(t)}{dt^2} + 2\xi \tau \frac{dy(t)}{dt} + y(t) = Ku(t),$$

con función de transferencia

$$H(s) = \frac{Y(s)}{U(s)} = \frac{K}{s^2\tau^2 + 2\xi\tau s + 1}.$$

La respuesta al impulso entonces se puede expresar como

$$h(t) = \mathcal{L}^{-1} \{ H(s) \},$$

$$= \frac{K}{2\tau \sqrt{\xi^2 - 1}} \left(e^{\frac{t}{\tau} \left(-\xi + \sqrt{\xi^2 - 1} \right)} - e^{\frac{t}{\tau} \left(-\xi - \sqrt{\xi^2 - 1} \right)} \right).$$

Sistemas de segundo orden - Función de transferencia

La función de transferencia

$$H(s) = \frac{Y(s)}{U(s)} = \frac{K}{s^2 \tau^2 + 2\xi \tau s + 1},$$

tiene ganancia K y los polos se ubican en

$$p_{1,2} = \frac{1}{\tau} \left(-\xi \pm \sqrt{\xi^2 - 1} \right) = \omega_n \left(-\xi \pm \sqrt{\xi^2 - 1} \right).$$

De aquí puede observarse que los polos son

- reales y distintos si $\xi>1\Rightarrow p_{1,2}=\omega_n\left(-\xi\pm\sqrt{\xi^2-1}\right)$,
- reales e iguales si $\xi=1 \Rightarrow p_{1,2}=-\omega_n$,
- ullet complejos conjugados si $0<\xi<1\Rightarrow p_{1,2}=\omega_n\left(-\xi\pm j\sqrt{1-\xi^2}
 ight)$,
- imaginarios si $\xi = 0 \Rightarrow p_{1,2} = -j\omega_n$.

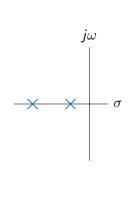
si ξ < 0 el sistema es inestable

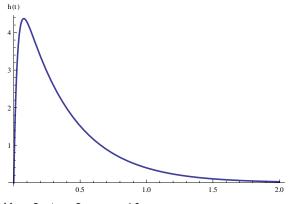
3 / 13

Sistemas de segundo orden - Polos reales y distintos

• reales y distintos si $\xi>1\Rightarrow p_{1,2}=\omega_n\left(-\xi\pm\sqrt{\xi^2-1}\right)$

$$h(t) = \frac{K\omega_n}{2\sqrt{\xi^2 - 1}}e^{-\xi t\omega_n} \left(e^{\omega_n t\sqrt{\xi^2 - 1}} - e^{-\omega_n t\sqrt{\xi^2 - 1}}\right)$$

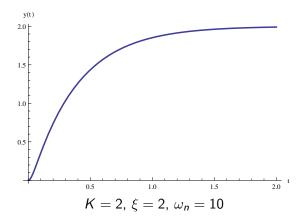




 $K = 2, \ \xi = 2, \ \omega_n = 10$

Sistemas de segundo orden - Polos reales y distintos

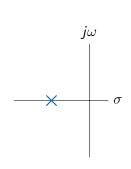
$$y(t) = K \left[1 - e^{-t\omega_n \xi} \left(\cosh \omega_n t \sqrt{1 - \xi^2} + rac{\xi}{\sqrt{\xi^2 - 1}} \sinh \omega_n t \sqrt{1 - \xi^2}
ight)
ight].$$

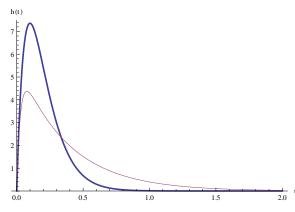


Sistemas de segundo orden - Polos reales e iguales

• reales e iguales si $\xi = 1 \Rightarrow p_{1,2} = -\omega_n$

$$h(t) = \omega_n^2 K t e^{-t\omega_n}$$

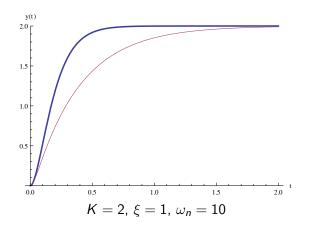




$$K = 2, \, \xi = 1, \, \omega_n = 10$$

Sistemas de segundo orden - Polos reales e iguales

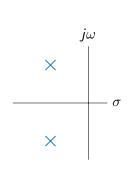
$$y(t) = K \left(1 - e^{-\omega_n t} - \omega_n t e^{-\omega_n t} \right)$$

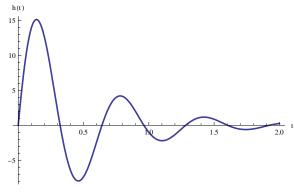


Sistemas de segundo orden - Polos complejos conjugados

ullet complejos conjugados si $0<\xi<1\Rightarrow p_{1,2}=\omega_n\left(-\xi\pm j\sqrt{1-\xi^2}
ight)$

$$h(t) = \frac{\omega_n K}{2j\sqrt{1-\xi^2}} e^{-\xi\omega_n t} \left(e^{j\omega_n t\sqrt{1-\xi^2}} - e^{-j\omega_n t\sqrt{1-\xi^2}} \right)$$

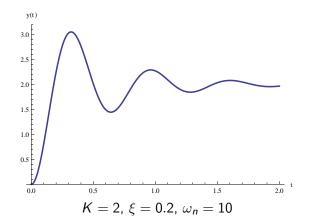




$$K = 2$$
, $\xi = 0.2$, $\omega_n = 10$

Sistemas de segundo orden - Polos complejos conjugados

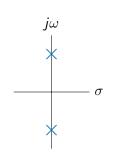
$$y(t) = K \left[1 - e^{-t\omega_n \xi} \left(\cos \omega_n t \sqrt{\xi^2 - 1} + \frac{\xi}{\sqrt{1 - \xi^2}} \sin \omega_n t \sqrt{\xi^2 - 1} \right) \right].$$

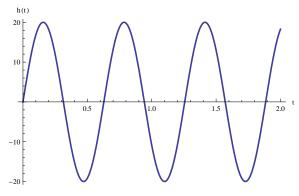


Sistemas de segundo orden - Polos imaginarios

• imaginarios si $\xi = 0 \Rightarrow p_{1,2} = -j\omega_n$.

$$h(t) = \frac{\omega_n K}{2j} \left(e^{j\omega_n t} - e^{j\omega_n t} \right) = \omega_n K \sin \omega_n$$

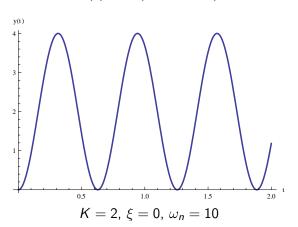




$$K = 2, \ \xi = 0, \ \omega_n = 10$$

Sistemas de segundo orden - Polos imaginarios

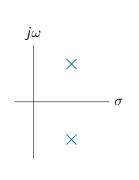
$$y(t) = K(1 - \cos \omega_n t)$$

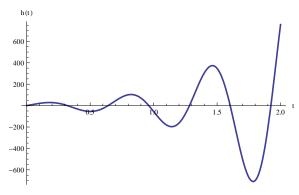


Sistemas de segundo orden - Sistema inestable

Por ejemplo, para el caso de polos complejos conjugados

$$h(t) = \frac{K\omega_n}{2\sqrt{\xi^2 - 1}} e^{-\frac{\xi}{t}\omega_n} \left(e^{\sqrt{\xi^2 - 1}} - e^{-\sqrt{\xi^2 - 1}} \right)$$

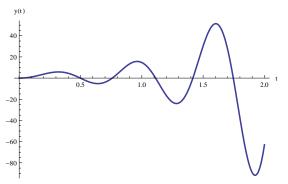




$$K = 2$$
, $\xi = -0.2$, $\omega_n = 10$

Sistemas de segundo orden - Sistema inestable

$$y(t) = K \left[1 - e^{-\xi t \omega_n} \left(\cosh \omega_n t \sqrt{1 - \xi^2} + \frac{\xi}{\sqrt{\xi^2 - 1}} \sinh \omega_n t \sqrt{1 - \xi^2} \right) \right].$$



$$K = 2$$
, $\xi = -0.2$, $\omega_n = 10$