



Control por Computador

Unidad Docente Automática. Departamento Automática, Ing. Electrónica e Informática Indust.

Problema 5.6

José María Sebastián

Departamento de Automática, Ingeniería Electrónica e Informática Industrial



Unidad Docente Automática. Departamento Automática, Ing. Electrónica e Informática Indust.

Solución: Para calcular la estabilidad del sistema en función de los valores de K, se utilizará el criterio de Jury. El polinomio característico depende del denominador de M(z)

$$1 + R(z)BGH(z) = 1 + \frac{K10^{-4}(7.425z + 7.352)}{z^{3} - 2.47z^{2} + 1.956z - 0.4852}$$

El polinomio caracterítico es:

$$\left(\tilde{K} = K \cdot 10^{-4}\right)$$

$$P(z) = z^{3} - 2.47z^{2} + (1.956 + K \cdot 7.425 \cdot 10^{-4})z + (-0.4852 + K \cdot 7.352 \cdot 10^{-4})$$

$$P(z) = z^{3} - 2.47z^{2} + (1.956 + \tilde{K} \cdot 7.425)z + (-0.4852 + \tilde{K} \cdot 7.352)$$



Unidad Docente Automática. Departamento Automática, Ing. Electrónica e Informática Indust.

ETSII | UPI'

Imponiendo las primeras condiciones del criterio de Jury:

$$P(1) = 1 - 2.47 + (1.956 + \tilde{K} \cdot 7.425) + (-0.4852 + \tilde{K} \cdot 7.352) = 8 \cdot 10^{-4} + \tilde{K} \cdot 14.777 > 0 \implies \tilde{K} > -0.5413 \cdot 10^{-4}$$

$$P(-1) = -1 - 2.47 - (1.956 + \tilde{K} \cdot 7.425) + (-0.4852 + \tilde{K} \cdot 7.352) =$$

$$= -5.9112 - \tilde{K} \cdot 0.073 < 0 \implies \tilde{K} > -80.9753424$$

$$a_3 > |a_0| \implies 1 > |-0.4852 + K \cdot 7.352| \implies -1 < (-0.4852 + \tilde{K} \cdot 7.352) < 1 \implies$$

 $\Rightarrow -0.5148 < \tilde{K} \cdot 7.352 < 1.4852 \implies -0.070021 < \tilde{K} < 0.202013$

La unión de las condiciones será: $-0.5413 \cdot 10^{-4} < \tilde{K} < 0.202013$

Unidad Docente Automática. Departamento Automática, Ing. Electrónica e Informática Indust

Se construye la tabla:

$$1 \qquad -2.47 \qquad 1.956 + \tilde{K} \cdot 7.425 \qquad -0.4852 + \tilde{K} \cdot 7.352$$

$$-0.4852 + \tilde{K} \cdot 7.352 \qquad 1.956 + \tilde{K} \cdot 7.425 \qquad -2.47 \qquad 1$$

$$-0.7576 - 25.5844\tilde{K} \qquad \cdots \qquad -0.7646 - 7.1344\tilde{K} + \\ +54.0519\tilde{K}^2$$

$$|b_0| > |b_2| \Rightarrow |-0.7646 - 7.1344\tilde{K} + 54.0519\tilde{K}^2| > |-0.7576 - 25.5844\tilde{K}|$$

$$-0.5413 \cdot 10^{-4} < \tilde{K} < 0.202013 \Rightarrow \begin{cases} -0.7646 - 7.1344\tilde{K} + 54.0519\tilde{K}^2 < 0 \\ -0.7576 - 25.5844\tilde{K} < 0 \end{cases}$$

$$\Rightarrow -0.7646 - 7.1344\tilde{K} + 54.0519\tilde{K}^2 < -0.7576 - 25.5844\tilde{K} \Rightarrow$$

$$54.0519\tilde{K}^2 + 18.45\tilde{K} - 0.0070 < 0 \Rightarrow 54.0519(\tilde{K} + 0.341717)(\tilde{K} - 0.000378) < 0$$
 Uniendo las condiciones
$$-0.5413 \cdot 10^{-4} < \tilde{K} < 0.000378 \Rightarrow -0.5413 < K < 3.78$$



Unidad Docente Automática. Departamento Automática, Ing. Electrónica e Informática Indust.

Con más precisión:

$$P(z) = z^{3} - 2.470248z^{2} + (1.955569 + \tilde{K} \cdot 7.425)z + (-0.485222 + \tilde{K} \cdot 7.352)$$

$$P(1) = 1 - 2.470248 + (1.955569 + \tilde{K} \cdot 7.425) + (-0.485222 + \tilde{K} \cdot 7.352) =$$

$$= 9.89999 \cdot 10^{-5} + \tilde{K} \cdot 14.777 > 0 \implies \tilde{K} > -0.69960 \cdot 10^{-5}$$

Uniendo las condiciones $-0.69960 \cdot 10^{-5} < \tilde{K} < 0.000378 \implies -0.06960 < K < 3.78$