

Sistema de segundo orden

La forma genérica de un sistema de segundo orden

$$H(s) = \frac{Y(s)}{X(s)} = \frac{(as^2 + bs + c)K}{s^2 + ds + e}$$

a, b, c, d, e son números reales. K : Ganancia/potencia

Sistema de segundo orden paso bajo

$$a = b = 0$$

$$H(s) = \frac{Y(s)}{X(s)} = \frac{K \cdot c}{s^2 + ds + e} = \frac{K \cdot W_n^2}{s^2 + 2\xi W_n s + W_n^2}$$

forma estandar del sistema
de segundo orden. paso bajo.

$$s^2 + 2\xi W_n s + W_n^2$$

$$s = \frac{-2\xi W_n \pm \sqrt{4\xi^2 W_n^2 - 4W_n^2}}{2} = -\xi W_n \pm W_n \sqrt{\xi^2 - 1}$$

$$\alpha = -\xi W_n + W_n \sqrt{\xi^2 - 1} \quad \left. \right\} = -W_n (\xi - \sqrt{\xi^2 - 1})$$

$$\beta = -\xi W_n - W_n \sqrt{\xi^2 - 1} \quad \left. \right\} = -W_n (\xi + \sqrt{\xi^2 - 1})$$

$$H(s) = \frac{K \cdot W_n^2}{s^2 + 2\xi W_n s + W_n^2} = \frac{K \cdot W_n^2}{(s - \alpha)(s - \beta)} = \frac{K \cdot W_n^2}{s^2 - (\alpha + \beta)s + \alpha\beta}$$

$$\frac{K \cdot W_n^2}{(s + \xi W_n - W_n \sqrt{\xi^2 - 1})(s + \xi W_n + W_n \sqrt{\xi^2 - 1})} = \frac{K \cdot W_n^2}{(s + W_n(\xi - \sqrt{\xi^2 - 1}))(s + W_n(\xi + \sqrt{\xi^2 - 1}))}$$

ξ = factor de amortiguamiento relativo

W_n = frecuencia natural no amortiguada

σ = atenuación, $\sigma = \xi W_n$

W_d = frecuencia natural amortiguada, $W_d = W_n \sqrt{1 - \xi^2}$

* Respuesta al escalón unitario para un sistema de segundo orden puro bajo

$$Y(s) = H(s) \cdot X(s)$$

$X(s) = \frac{1}{s} \rightarrow$ transformada de Laplace del escalón unitario

$$Y(s) = \frac{K \cdot W_n^2}{(s + W_n(\xi - \sqrt{\xi^2 - 1})) \cdot (s + W_n(\xi + \sqrt{\xi^2 - 1}))} \cdot \frac{1}{s}$$

$$\mathcal{L}(Y(s)) = K \cdot W_n^2 \left[\frac{1}{(s + W_n(\xi - \sqrt{\xi^2 - 1}))} - \frac{1}{(s + W_n(\xi + \sqrt{\xi^2 - 1}))} \right] \cdot \frac{1}{s}$$

Resolver esto por el método de descomposición por fracciones. Voy a llamar a esto $Z(s)$.

$$Z(s) = \frac{1}{(s + W_n(\xi - \sqrt{\xi^2 - 1})) \cdot (s + W_n(\xi + \sqrt{\xi^2 - 1}))} \cdot \frac{1}{s} = \frac{A_1}{s} + \frac{A_2}{(s + W_n(\xi - \sqrt{\xi^2 - 1}))} + \frac{A_3}{(s + W_n(\xi + \sqrt{\xi^2 - 1}))}$$

$$A_1 = s \cdot Z(s) \Big|_{s=0} = \frac{1}{W_n(\xi - \sqrt{\xi^2 - 1})} \cdot \frac{1}{W_n(\xi + \sqrt{\xi^2 - 1})} = \frac{1}{W_n^2 (\xi^2 - (\xi^2 - 1))} = \frac{1}{W_n^2}$$

$$A_2 = \left(s + W_n \left(\xi - \sqrt{\xi^2 - 1} \right) \right) Z(s) \Bigg|_{s=\underbrace{-W_n(\xi-\sqrt{\xi^2-1})}_{\infty}} = \frac{1}{-W_n(\xi-\sqrt{\xi^2-1})} \cdot \frac{1}{-W_n(\xi-\sqrt{\xi^2-1}) + W_n(\xi+\sqrt{\xi^2-1})}$$

$$= \frac{1}{-W_n(\xi-\sqrt{\xi^2-1})} \cdot \frac{1}{W_n\sqrt{\xi^2-1} - W_n\xi + W_n\xi + W_n\sqrt{\xi^2-1}}$$

$$= \frac{1}{W_n(\xi-\sqrt{\xi^2-1})} \cdot \frac{1}{2W_n\sqrt{\xi^2-1}} = \frac{1}{2W_n^2(\xi-\sqrt{\xi^2-1}) \cdot \sqrt{\xi^2-1}}$$

$$A_3 = \left(s + W_n \left(\xi + \sqrt{\xi^2 - 1} \right) \right) Z(s) \Bigg|_{s=\underbrace{-W_n(\xi+\sqrt{\xi^2-1})}_{\beta}} = \frac{1}{-W_n(\xi+\sqrt{\xi^2-1})} \cdot \frac{1}{-W_n(\xi+\sqrt{\xi^2-1}) + W_n(\xi-\sqrt{\xi^2-1})}$$

$$= \frac{1}{-W_n(\xi+\sqrt{\xi^2-1})} \cdot \frac{1}{-W_n\xi - W_n\sqrt{\xi^2-1} + W_n\xi - W_n\sqrt{\xi^2-1}}$$

$$= \frac{1}{W_n(\xi+\sqrt{\xi^2-1})} \cdot \frac{1}{+2W_n\sqrt{\xi^2-1}} = \frac{1}{2W_n^2(\xi+\sqrt{\xi^2-1})(\sqrt{\xi^2-1})}$$

$$Z(s) = \frac{1}{W_n^2} \cdot \frac{1}{s} - \frac{1}{2W_n^2(\xi-\sqrt{\xi^2-1}) \cdot \sqrt{\xi^2-1}} \frac{1}{(s+W_n(\xi-\sqrt{\xi^2-1}))} + \frac{1}{2W_n^2(\xi+\sqrt{\xi^2-1}) \cdot \sqrt{\xi^2-1}} \frac{1}{(s+W_n(\xi+\sqrt{\xi^2-1}))}$$

$$\tilde{Z}(z(t)) = \frac{1}{4} \frac{1}{W_n^2} u(t) - \frac{1}{2W_n^2(\xi-\sqrt{\xi^2-1}) \cdot \sqrt{\xi^2-1}} \cdot e^{-W_n(\xi-\sqrt{\xi^2-1})t} + \frac{1}{2W_n^2(\xi+\sqrt{\xi^2-1}) \cdot \sqrt{\xi^2-1}} \cdot e^{-W_n(\xi+\sqrt{\xi^2-1})t} u(t)$$

Mirando
en tablas
de transformadas inversas

$$z(t) = \mathcal{Z}^{-1}(Z(s)) = \frac{1}{W_n^2} \left[1 + \frac{1}{2\sqrt{\xi^2 - 1}} \left(\frac{-W_n(\xi + \sqrt{\xi^2 - 1})t}{e^{\alpha t}} - \frac{-W_n(\xi - \sqrt{\xi^2 - 1})t}{e^{\beta t}} \right) \right] \quad t > 0$$

~~$y(s) = k \cdot W_n^2 \cdot Z(s)$~~ $\rightarrow y(t) = \mathcal{Z}^{-1}(Y(s)) = k \cdot W_n^2 \mathcal{Z}^{-1}(Z(s)) = k \cdot W_n^2 z(t)$

$$y(t) = k \left[1 + \frac{W_n}{2\sqrt{\xi^2 - 1}} \left(\frac{e^{\alpha t}}{\alpha} - \frac{e^{\beta t}}{\beta} \right) \right] \quad t > 0$$

Renombrando: $\beta = -W_n(\xi + \sqrt{\xi^2 - 1})$, $\alpha = -W_n(\xi - \sqrt{\xi^2 - 1})$

TIPOS DE RESPUESTA

1. Sistema Sobreamortiguado ($\xi > 1$)

$$H(s) = \frac{W_n^2}{(s + \xi W_n + W_n \sqrt{\xi^2 - 1})(s + \xi W_n - W_n \sqrt{\xi^2 - 1})}$$

α β

$$\alpha = -(\xi W_n + W_n \sqrt{\xi^2 - 1}) = -\xi W_n - W_n \sqrt{\xi^2 - 1} = -W_n (\xi + \sqrt{\xi^2 - 1})$$

$$\beta = -(\xi W_n - W_n \sqrt{\xi^2 - 1}) = -\xi W_n + W_n \sqrt{\xi^2 - 1} = -W_n (\xi - \sqrt{\xi^2 - 1})$$

Dos polos reales puros negativos distintos (Eje X negativo) 

$$y(t) = k \left[1 + \frac{W_n}{2\sqrt{\xi^2 - 1}} \left(\frac{e^{+\alpha t}}{\alpha} - \frac{e^{+\beta t}}{\beta} \right) \right] \quad t > 0$$

$$\beta = -W_n (\xi + \sqrt{\xi^2 - 1}), \quad \alpha = -W_n (\xi - \sqrt{\xi^2 - 1})$$

Cuando ξ crece considerablemente por encima de 1 uno de los términos exponenciales decrece más rápido que el otro, por tanto puede eliminarse.

Cuando $\xi \gg 1$. Si crece más rápido que s_2 , por tanto $e^{-s_1 t}$ decrece más rápido que $e^{-s_2 t}$.

2. Sistema Subamortiguado: ($0 < \xi < 1$)

El término $\sqrt{\xi^2 - 1} < 0$, por tanto se puede escribir como:

$$\sqrt{1-\xi^2} \cdot \underbrace{\sqrt{-1}}_j = \sqrt{1-\xi^2} j$$

Por tanto: $W_n \sqrt{\xi^2 - 1}$ se escribe como $\underbrace{W_n \sqrt{1-\xi^2} j}_{W_d} = W_d j$

$$H(s) = K \frac{W_n^2}{(s + W_n \xi - W_d j)(s + W_n \xi + W_d j)}$$

$$\alpha = - (W_n \xi - W_d j) = -W_n \xi + W_d j \quad \left. \begin{array}{l} \text{polos complejos conjugados} \\ \text{con parte real } \alpha \text{ y parte} \\ \text{imaginaria en el plano} \end{array} \right\}$$

$$\beta = - (W_n \xi + W_d j) = -W_n \xi - W_d j \quad \left. \begin{array}{l} \text{con parte real } \beta \text{ y parte} \\ \text{imaginaria en el plano} \end{array} \right\}$$

$$y(t) = K \left(1 + \frac{W_n}{2 \sqrt{1-\xi^2} j} \frac{(t + \sqrt{1-\xi^2} j)^{\alpha t} - (t - \sqrt{1-\xi^2} j)^{\beta t}}{-(W_n(t + \sqrt{1-\xi^2} j)(t - \sqrt{1-\xi^2} j))} \right)$$

izquierdo del eje de coordenadas

$$\alpha = -W_n \xi + W_n \sqrt{1-\xi^2} j \quad \beta = -W_n \xi - W_n \sqrt{1-\xi^2} j \quad \alpha \cdot \beta = (W_n \xi)^2 + W_n^2 (1-\xi^2) = W_n^2$$

$$= -W_n (\zeta - \sqrt{1-\xi^2} \delta) \quad = -W_n (\zeta + \sqrt{1-\xi^2} \delta)$$

mínimo común múltiplo de α y β

$$= K \left(1 - \frac{1}{2\sqrt{1-\zeta^2} j} \left((z + \sqrt{1-\zeta^2} j) e^{j\omega t} - (z - \sqrt{1-\zeta^2} j) e^{-j\omega t} \right) \right)$$

$$z + \sqrt{1-\zeta^2} j = \underbrace{\sqrt{z^2 + (1-\zeta^2)}}_{1} e^{j \arctg \frac{\sqrt{1-\zeta^2}}{z}} = 1 \cdot e^{j\phi}$$

$$z - \sqrt{1-\zeta^2} j = \underbrace{\sqrt{z^2 + (1-\zeta^2)}}_{1} e^{j \arctg -\frac{\sqrt{1-\zeta^2}}{z}} = 1 \cdot e^{j(-\arctg \frac{\sqrt{1-\zeta^2}}{z})} = e^{-j\phi}$$

$$y(t) = K \left(1 - \frac{1}{2\sqrt{1-\zeta^2} j} \left(e^{j\phi} e^{j\omega t} - e^{-j\phi} e^{-j\omega t} \right) \right)$$

$$e^{j\phi} e^{j\omega t} = e^{j\phi} e^{-j\omega t} e^{jW_n \sqrt{1-\zeta^2} j t} = e^{-j\omega t} e^{j(W_n \sqrt{1-\zeta^2} t + \phi)}$$

$$e^{-j\phi} e^{-j\omega t} = e^{-j\phi} e^{-jW_n t} e^{-jW_n \sqrt{1-\zeta^2} j t} = e^{-jW_n t} e^{-j(W_n \sqrt{1-\zeta^2} t + \phi)}$$

$$y(t) = K \left(1 - \frac{1}{\sqrt{1-\zeta^2}} \left(\frac{e^{-jW_n t} e^{j(W_n \sqrt{1-\zeta^2} t + \phi)}}{e^{-jW_n t} e^{-j(W_n \sqrt{1-\zeta^2} t + \phi)}} - \frac{e^{-jW_n t} e^{-j(W_n \sqrt{1-\zeta^2} t + \phi)}}{e^{-jW_n t} e^{-j(W_n \sqrt{1-\zeta^2} t + \phi)}} \right) \right)$$

$$= K \left(1 - \frac{e^{-jW_n t}}{\sqrt{1-\zeta^2}} \left(\frac{e^{j(W_n \sqrt{1-\zeta^2} t + \phi)}}{e^{-j(W_n \sqrt{1-\zeta^2} t + \phi)}} - \frac{e^{-j(W_n \sqrt{1-\zeta^2} t + \phi)}}{e^{-j(W_n \sqrt{1-\zeta^2} t + \phi)}} \right) \right) = \sin(W_n \sqrt{1-\zeta^2} t + \phi)$$

$$= K \left(1 - \frac{e^{-jW_n \omega t}}{\sqrt{1-\zeta^2}} \sin(W_n \omega t + \phi) \right)$$

$$(6.5-N+5) \cdot N$$

$$(6.5-N+5) \cdot N$$

3. Sistema oscilatorio ($\xi = 0$)

$$H(s) = \frac{K \cdot W_n^2}{(s - W_n j)(s + W_n j)}$$

$\alpha = +W_n j$
 $\beta = -W_n j$ } Dos polos complejos conjugados puramente imaginarios.

$$y(t) = K \left(1 - \sin(W_n t + \arctg(\alpha)) \right) = K \left(1 - \cos(W_n t) \right) \quad t > 0$$

$90^\circ, \pi/2$

$$\sin(\alpha + \pi/2) = \cos \alpha$$

Cuando $\xi = 0$ (no hay amortiguamiento) la respuesta del sistema se vuelve oscilatoria de manera definitiva. Se comprueba como W_n es la frecuencia natural no amortiguada del sistema, es decir, la frecuencia a la cual la salida del sistema oscila cuando no amortiguamiento.

Si existe cualquier cantidad de amortiguamiento no se observa W_n , tan sólo se observa W_d , que además siempre será menor que W_n .

4. Sistema críticamente amortiguado ($\xi = 1$)

$$H(s) = \frac{K \cdot W_n^2}{(s + W_n)^2}$$

$\alpha = -W_n \rightarrow$ un polo doble real negativo. (polo doble en el eje x negativo)

$$Y(s) = H(s) \cdot X(s) = \frac{K W_n^2}{(s + W_n)^2} \cdot \frac{1}{s}$$

$$y(t) = \mathcal{L}^{-1}(Y(s)) = K W_n^2 \frac{1}{W_n^2} (1 - e^{-W_n t} - W_n t e^{-W_n t})$$

Mirando las tablas

de transformada inversa de Laplace

$$= K (1 - e^{-W_n t} (1 + W_n t)) \quad t > 0$$

Brevemente se analiza la respuesta del sistema para ζ negativo.

- * $-1 < \zeta < 0 \rightarrow$ polos complejos conjugados, con parte real e imaginaria situados en el plano derecho del eje de coordenadas.
- * $\zeta < -1$: 2 polos reales distintos positivos. (Eje s positivo)
- * En ambos casos el sistema es inestable y por tanto su salida no está acotada, tiende a infinito.

Resumen:

- Dos polos reales puros distintos negativos

Sistema Sobreamortiguado

$$\zeta > 1$$

- Dos polos iguales reales puros negativos

Sistema críticamente amortiguado. (Situados en eje X negativo)

$$\zeta = 1$$

- Dos polos complejos conjugados distintos con parte real y parte imaginaria situado en el semiplano izquierdo.

Sistema subamortiguado

$$0 < \zeta < 1$$

- Dos polos complejos conjugados distintos puramente imaginarios. (Situados en eje y)

Sistema oscilatorio

$$\zeta = 0$$

- Dos polos complejos conjugados distintos, con parte real y parte imaginaria situados en el semiplano derecho

Sistema inestable

$$-1 < \zeta < 0$$

- Dos polos reales puros distintos positivos (Eje X positivo)

Sistema inestable. $\zeta < -1$

• Dos polos iguales reales puros positivos
Sistema inestable (Situado en eje x positivo)
 $\zeta = -1$

<u>Existe</u>	<u>Existe</u>	<u>puros</u>
<u>Im</u>	<u>Re</u>	1. Dos polos positivos distintos: si ($\zeta < -1$)
<u>No</u>	<u>Si</u>	2. Dos polos positivos puros iguales: si ($\zeta = -1$) → 3. Dos polos negativos puros distintos: si ($\zeta > 1$) 4. Dos polos negativos puros iguales: si ($\zeta = 1$)
<u>Si</u>	<u>No</u>	Dos polos reales puros de distinto signo: <u>No</u>
<u>Si</u>	<u>Si</u>	
5.		Dos polos imaginarios puros con distinto signo y misma magnitud: <u>Si</u>
		Dos polos imaginarios puros con mismo signo: <u>No</u>
		Dos polos imaginarios puros con distinto signo y distinti magnitud: <u>No</u>
6.		Sólo se admiten dos polos que posean parte real y parte imaginaria, donde la parte real debe ser igual (o bien > 0 ó < 0) y la parte imaginaria tiene misma magnitud y signo opuesto.

TODOS LOS CASOS

Entrada: $d, \beta \rightarrow \alpha \cdot \beta = W_n^2 \rightarrow W_n = \sqrt{\alpha \cdot \beta}$

$$-(\alpha + \beta) + 2jW_n \rightarrow \zeta = -\frac{(\alpha + \beta)}{2W_n}$$