

Parcial # 3

Señales y sistemas.

Punto 1. Solución.

El sistema masa, resorte y amortiguadores se puede modelar a partir de la conservación de fuerzas.

$$F_s(t) + F_F(t) + F_I(t) = F_e(t)$$

donde $F_s(t) = Ky(t)$, $F_F(t) = c \frac{dy(t)}{dt}$ y $F_I = m \frac{d^2y(t)}{dt^2}$

Por consiguiente

$$m \frac{d^2y(t)}{dt^2} + c \frac{dy(t)}{dt} + Ky(t) = F_e(t) = x(t)$$

Aplicando la transformada de Laplace

$$\mathcal{L} \left\{ \frac{d^n x(t)}{dt^n} \right\} = \int^n x(s) \quad \text{tenemos que}$$

$$ms^2 y(s) + csy(s) + ky(s) = x(s)$$

y

$$H(s) = \frac{y(s)}{x(s)} = \frac{1}{ms^2 + cs + k}$$

Función de transferencia sistema masa, resorte y amortiguador.

Ahora, para el cto eléctrico presentado, hallamos la respectiva función de transferencia

LVR malla int

$$-V_i(t) + L \frac{d}{dt} i_1(t) + \frac{1}{C} \int_0^t (i_1(t) - i_2(t)) dt = 0$$

Utilizando las impedancias transformadas, obtenemos

$$V_i(s) = Ls I_1(s) + (I_1(s) - I_2(s)) \frac{1}{Cs} \quad (1)$$

Ahora hallamos LVR malla $i_2(t)$

$$i_2(t) R + \frac{1}{C} \int_0^t (i_2(t) - I_1(t)) dt = 0$$

donde $V_o(t) = i_2(t) R$

Utilizando las impedancias transformadas, obtenemos.

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

Despejando $I_1(s)$, se obtiene

$$\frac{I_1(s)}{Cs} + \frac{I_2(s)}{Cs} + I_2(s)R$$

$$I_1(s) = \frac{I_2(s)Cs + I_2(s)RCs}{Cs}$$

$$I_1(s) = I_2(s)(1 + CRs) \quad (2)$$

Reemplazando (2) en (1)

$$V_i(s) = Ls I_2(s)(1 + CRs) + (I_2(s)(1 + CRs) - I_2(s)) \frac{1}{Cs}$$

$$V_i(s) = Ls I_2(s) + CRLs^2 I_2(s) + (I_2(s) + CRs I_2(s) - I_2(s)) \frac{1}{Cs}$$

$$V_i(s) = Ls I_2(s) + (CRLs^2 I_2(s) + R I_2(s))$$

$$V_i(s) = I_2(s) [CRLs^2 + Ls + R]$$

$$\frac{I_2(s)}{V_i(s)} = \frac{1}{CRLs^2 + Ls + R}$$

Reemplazando $I_2(s) = \frac{V_o(s)}{R}$ obtenemos:

$$\frac{V_o(s)}{R V_i(s)} = \frac{1}{CRLs^2 + Ls + R}$$

$$\frac{V_o(s)}{V_i(s)} = \frac{R}{CRLs^2 + Ls + R} \cdot \left(\frac{1/R}{1/R} \right)$$

$$\frac{V_o(s)}{V_i(s)} = \frac{1}{CLs^2 + \frac{L}{R}s + 1} \quad \text{Función transferencia cto eléctrico}$$

Equivalencia del cto eléctrico en péndulo elástico.

cto eléctrico

$$\frac{CL}{L/R}$$

$$1$$

Péndulo elástico

$$\frac{m}{C}$$

$$K$$

Entonces:

$$H(s) = \frac{1}{LCS^2 + \frac{L}{R}s + 1}$$

su equivalente en péndulo es:

$$H(s) = \frac{1}{ms^2 + cs + k} = \frac{1/m}{\left(s^2 + \frac{cs}{m} + \frac{k}{m}\right)}$$

Hallando la forma canónica de segundo orden:

- Comparando:

$$s^2 + s \xi \omega_n + \omega_n^2 = s^2 + \frac{c}{m} s + \frac{k}{m}$$

- igualando coeficientes

$$1 = 1 \rightarrow \text{coef } s^2$$

$$2 \xi \omega_n = \frac{c}{m} \rightarrow \text{coef } s$$

$$\omega_n^2 = \frac{k}{m} \rightarrow \text{coef independiente}$$

- Hallando frecuencia natural no amortiguado

$$\omega_n = \sqrt{\frac{k}{m}}$$

- Hallando Factor de amortiguamiento

$$2 \xi \sqrt{\frac{k}{m}} = \frac{c}{m} \Rightarrow \xi = \frac{c}{2m \sqrt{\frac{k}{m}}}$$

- Hallando la ganancia K

$$K \omega_n^2 = \frac{k}{m} \Rightarrow K = \frac{1}{m \frac{k}{m}}$$

$$K = \frac{1}{m \frac{k}{m}}$$

$$K = \frac{1}{k}$$

Finalmente, la forma canónica de segundo orden es:

$$H(s) = \frac{K \omega_n^2}{s^2 + 2 \xi \omega_n s + \omega_n^2}$$

$$H(s) = \frac{1}{K} \cdot \frac{K/m}{s^2 + 2 \left(\frac{c}{2m \sqrt{\frac{k}{m}}} \right) \sqrt{\frac{k}{m}} s + \frac{k}{m}}$$

$$H(s) = \frac{1/m}{s^2 + \frac{c}{m} s + \frac{k}{m}}$$

$$H(s) = \frac{1}{m \left(s^2 + \frac{c}{m} s + \frac{k}{m} \right)}$$

- Hallando la frecuencia natural amortiguada

$$\omega_d = \omega_n \sqrt{1 - \xi^2}$$

$$\omega_d = \left(\sqrt{\frac{k}{m}} \right) \left(\sqrt{1 - \left(\frac{c}{2m \sqrt{k/m}} \right)^2} \right)$$

$$\omega_d = \frac{\sqrt{\frac{k}{m}} \sqrt{4km - c^2}}{2 \sqrt{km}}$$

El tiempo de levantamiento y tiempo pico se hace por simulación:

- Hallando el tiempo de establecimiento

$$t_s = \frac{3}{\xi \omega_n} \Rightarrow t_s = \frac{3}{\left(\frac{c}{2m \sqrt{k/m}} \right) \sqrt{k/m}}$$

$$t_s = \frac{6m}{c}$$

Función de transferencia para masa resorte amortiguado lazo cerrado.

Podemos representar la función de transferencia de un sistema de lazo de la siguiente manera.

$$H_{LC} = \frac{H(s)}{1 + A(s) H(s)}$$

En este caso:

$$H(s) = \frac{1}{ms^2 + cs + k} \rightarrow \text{Función de transferencia lazo abierto.}$$

$$A(s) = 1$$

Calculamos $H_{LC}(s)$:

$$H_{LC}(s) = \frac{\frac{1}{ms^2 + cs + k}}{1 + \frac{1}{ms^2 + cs + k}} = \frac{\frac{1}{ms^2 + cs + k}}{\frac{ms^2 + cs + k + 1}{ms^2 + cs + k}}$$

$$H_{LC}(s) = \frac{ms^2 + cs + k}{(ms^2 + cs + k + 1)(ms^2 + cs + k)}$$

$$H_{LC}(s) = \frac{1}{ms^2 + cs + k + 1} \quad \text{ó} \quad \frac{1/m}{s^2 + \frac{c}{m}s + \frac{(k+1)}{m}}$$

Hallando la forma canónica de segundo orden.
comparado.

$$s^2 + 2\zeta \omega_n s + \omega_n^2 = s^2 + \frac{c}{m} s + \left(\frac{k+1}{m}\right)$$

comparando coeficientes

$$1 = 1 \rightarrow \text{coef } s^2$$

$$2\zeta \omega_n = \frac{c}{m} \rightarrow \text{coef } s$$

$$\omega_n^2 = \frac{k+1}{m} \rightarrow \text{coef independiente}$$

Hallando frecuencia natural no amortiguado.

$$\omega_n = \sqrt{\frac{k+1}{m}}$$

Hallando factor de amortiguado.

$$\zeta = \frac{c}{2m\omega_n} = \frac{c}{2m\sqrt{\frac{k+1}{m}}}$$

Hallando la ganancia

$$k\omega_n^2 = \frac{1}{m} \Rightarrow k = \frac{1}{m\omega_n^2}$$

$$k = \frac{1}{m\left(\sqrt{\frac{k+1}{m}}\right)^2}$$

$$k = \frac{1}{k+1}$$

Entonces de la forma canónica de segundo orden es:

$$H_c(s) = \frac{\omega_n^2}{s^2 + 2\zeta\omega_n s + \omega_n^2}$$

$$H_c(s) = \frac{(k+1)/m}{s^2 + 2\left(\frac{c}{2m\sqrt{\frac{k+1}{m}}}\right)\sqrt{\frac{k+1}{m}}s + \frac{k+1}{m}}$$

$$H_c(s) = \frac{1}{m\left(s^2 + \frac{c}{m}s + \frac{k+1}{m}\right)}$$

Hallando frecuencia natural amortiguada

$$\omega_d = \omega_n \sqrt{1 - \xi^2}$$

$$\omega_d = \sqrt{\frac{k+1}{m}} \sqrt{1 - \left(\frac{c}{2m \sqrt{(k+1)/m}} \right)^2}$$

$$\omega_d = \frac{\sqrt{\frac{k+1}{m}}}{2 \sqrt{m(k+1)}} \sqrt{4km + 4m - c^2}$$

Hallando el tiempo de establecimiento.

$$t_s = \frac{3}{\xi \omega_n} = \frac{3}{\frac{c}{2m \sqrt{\frac{k+1}{m}}}} = \frac{6m}{c} //$$