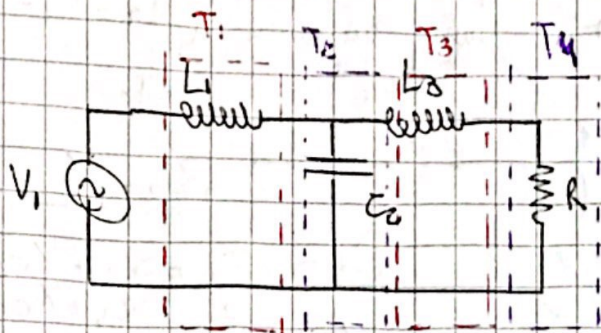


# Tarek Semara 7



$$T_1 = \begin{bmatrix} 1 & sL_1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \quad T_2 = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ sC_2 & 1 \end{bmatrix}$$

$$T_3 = \begin{bmatrix} 1 & sL_3 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \quad T_4 = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ G & 1 \end{bmatrix}$$

$$T_{TOT} = T_1 \cdot T_2 \cdot T_3 \cdot T_4 = \begin{bmatrix} 1 & sL_1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ sC_2 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & sL_3 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ G & 1 \end{bmatrix}$$

$$T_{TOT} = \begin{bmatrix} s^2 L_1 C_2 + 1 & sL_1 \\ sC_2 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} sL_3 G + 1 & sL_3 \\ G & 1 \end{bmatrix}$$

$$T_{TOT} = \begin{bmatrix} (s^2 L_1 C_2 + 1)(sL_3 G + 1) + sL_1 G & \times \\ \times & \times \end{bmatrix}$$

Solo me interesa A

$A = \frac{V_1}{V_2 | I_2 = 0} = \frac{1}{H(s)}$

$$A = s^3 L_1 L_3 C_2 G + s^2 L_1 C_2 + sL_3 G + 1 \Rightarrow$$

$$H(s) = \frac{1}{A} = \frac{1}{s^3 + s^2 \frac{1}{L_3 G} + s \frac{L_1 L_3}{L_1 L_3 C_2 G} + \frac{1}{L_1 L_3 C_2 G}}$$

$$s_1 \quad L_1 = \frac{3}{2}$$

$$L_3 = \frac{1}{2}$$

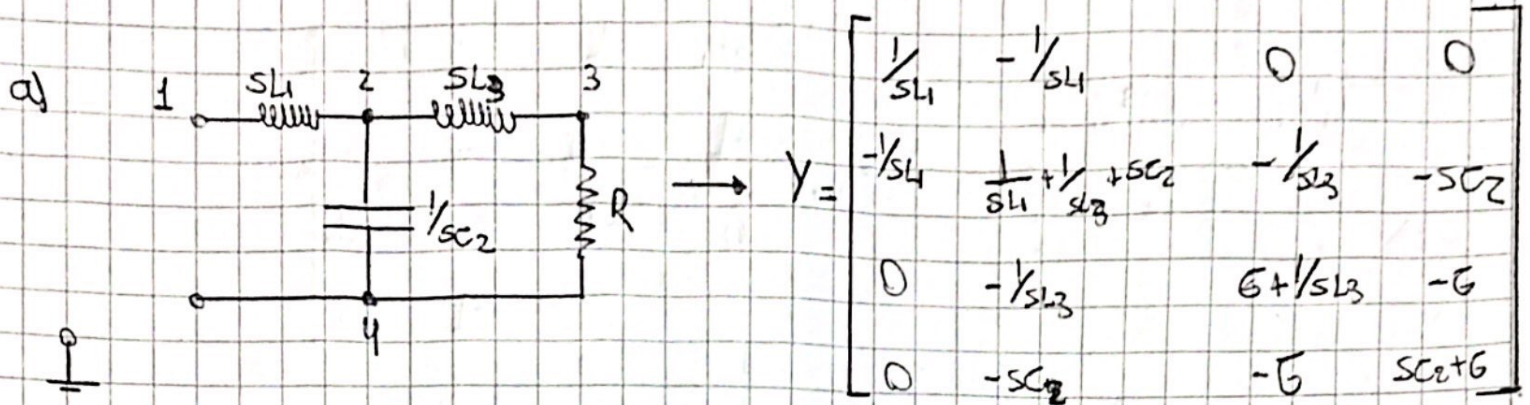
$$C_2 = \frac{1}{3}$$

$$R = 1$$

$$\Rightarrow H(s) = \frac{1}{s^3 + s^2 \cdot 2 + s \cdot 2 + 1}$$



## Parte II



b)

$$H(s) = \frac{V_{34}}{V_{14}} = \frac{\text{sig}(1-4) \cdot \text{sig}(3-4)}{\text{sig}(1-3) \cdot \text{sig}(2-4)} = \frac{Y_{34}}{Y_{14}} = \frac{\text{sig}(-3) \cdot \text{sig}(-1)}{\text{sig}(-3) \cdot \text{sig}(-1)} = 1$$

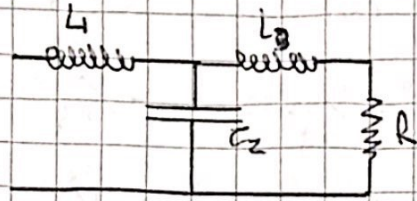
$$Y_{34} = \begin{vmatrix} -\frac{1}{sL_1} & \frac{1}{sL_1} + \frac{1}{sL_3} + sC_2 \\ 0 & -\frac{1}{sL_3} \end{vmatrix} = \frac{1}{s^2 L_1 L_3}$$

$$Y_{14} = \begin{vmatrix} \frac{1}{sL_1} + \frac{1}{sL_3} + sC_2 & -\frac{1}{sL_3} \\ -\frac{1}{sL_3} & \frac{1}{sL_3} + G \end{vmatrix} = \left( \frac{1}{sL_3} + G \right) \left( \frac{1}{sL_1} + \frac{1}{sL_3} + sC_2 \right) - \frac{1}{s^2 L_3^2} = \frac{s^2 L_1 L_3 C_2 G + s^2 L_1 C_2 + s L_3 G + 1}{s^2 L_1 L_3}$$

$$H(s) = \frac{Y_{34}}{Y_{14}} = \frac{\frac{1}{s^2 L_1 L_3}}{\frac{s^2 L_1 L_3 C_2 G + s^2 L_1 C_2 + s L_3 G + 1}{s^2 L_1 L_3}} = \frac{1}{s^2 L_1 L_3 C_2 G + s^2 L_1 C_2 + s L_3 G + 1}$$



c) Rede de Contínua.



$$A = \begin{bmatrix} sL_1 & 1 & 0 & 0 \\ -1 & sC_2 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & sL_3 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & G \end{bmatrix}$$

$$H(s) = \frac{1}{\det A} \Rightarrow \det A = sL_1 \cdot \text{adj}(a_{11}) + 1 \cdot \text{adj}(a_{12})$$

$$\det A = sL_1 \cdot (sC_2 \cdot (sL_3 G + 1) + G) + sL_3 G + 1$$

$$\det A = s^3 L_1 C_2 G + s^2 L_1 C_2 + sL_1 G + sL_3 G + 1$$

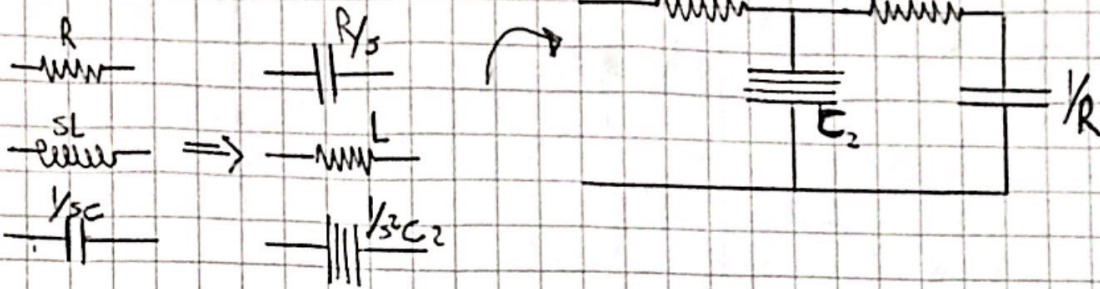
$$\det A = s^3 L_1 L_3 C_2 G + s^2 L_1 C_2 + sL_1 G + sL_3 G + 1$$

$$H(s) = \frac{1}{\det A} = \frac{1}{s^3 + s^2 \frac{1}{L_3 G} + s \frac{L_1 L_3}{L_1 G L_3} + \frac{1}{L_1 L_3 C_2 G}}$$



## Parte II

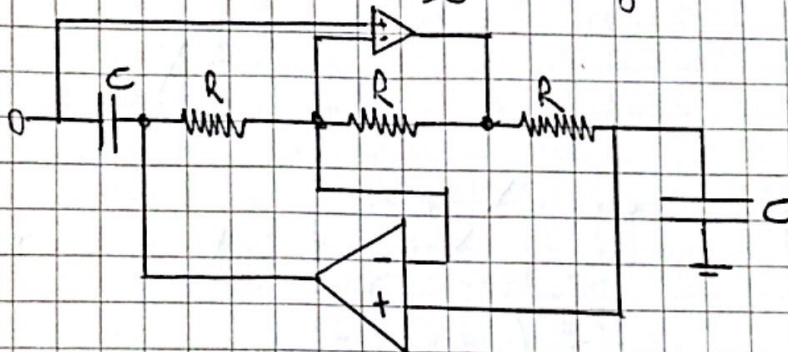
### Barton



donde para simular el  $\frac{1}{sC}$  usamos un GIC

la ~~Transformación~~ <sup>Impedancia</sup> del FDNR es  $F(s) = \frac{Z_1 Z_3 Z_5}{Z_2 Z_4}$

En este caso conviene utilizar un GIC con  $z_1 \rightarrow C$  y  $z_5 \rightarrow C$  dado que el SuperCap está en derivación. Entonces  $Z_1 = \frac{1}{sC} = Z_5$  y  $Z_2 = Z_3 = Z_4 = R$



$$F(s) = \frac{1}{s^2 C^2 R} \Rightarrow C_2 = C^2 R$$

- Dado que la transformación de Barton es una adaptación de un modelo, la potencia que se disiparía en la  $R_L$  de un portador se disiparía en las resistencias internas del FDNR, pero el circuito No será de utilidad para satisfacer dicha aplicación (portador).