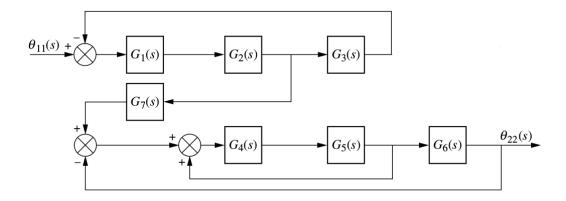
## Sistemas de Control (EYAG-1005): Evaluación 03

Semestre: 2017-2018 Término I Instructor: Jonathan León, Luis Reyes

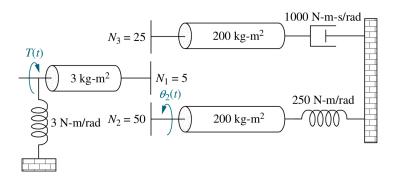
## 

**Problema 3.1.** [10 Puntos] Encuentre la función de transferencia del siguiente sistema en términos de las funciones de transferencia  $G_1(s)$ ,  $G_2(s)$  ...,  $G_6(s)$ , *i.e.*, la función:

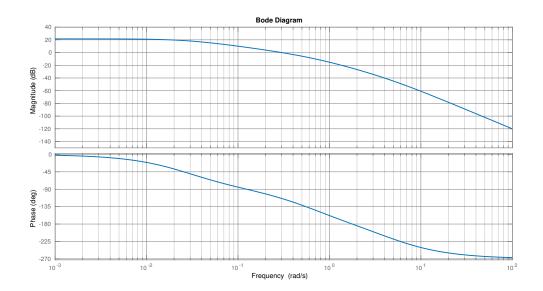
$$G(s) \triangleq \frac{\Theta_{22}(s)}{\Theta_{11}(s)}$$



**Problema 3.2.** [10 Puntos] Construya un modelo de espacio de estados para el siguiente sistema mecánico rotacional donde la entrada es el torque T(t) y la salida es la posición angular del cuerpo del lado izquierdo (el que tiene inercia de 3 kg-m<sup>2</sup>). Por conveniencia, por favor denote el ángulo del cuerpo del lado izquierdo como  $\theta_0(t)$ , el del cuerpo del lado derecho superior como  $\theta_1(t)$ , y el del cuerpo del lado derecho inferior como  $\theta_2(t)$ .



**Problema 3.3.** Considere un sistema cuya respuesta de la frecuencia es como se muestra en la figura de abajo.



Con esto en mente, complete las siguientes actividades:

- a. [4 Puntos] Calcule los márgenes de ganancia y fase del sistema.
- b. Suponiendo que el sistema es puesto en un lazo de retro-alimentación unitaria, compute las siguientes métricas de desempeño del sistema en circuito cerrado:
  - [3 Puntos] Error en estado estable para una entrada escalón.
  - [3 Puntos] Porcentage de sobrepaso. Puede utilizar la curva mostrada en la figura de abajo para realizar sus cálculos.

