## **EXAMEN FINAL DE CONTROL - 19/11/2012**

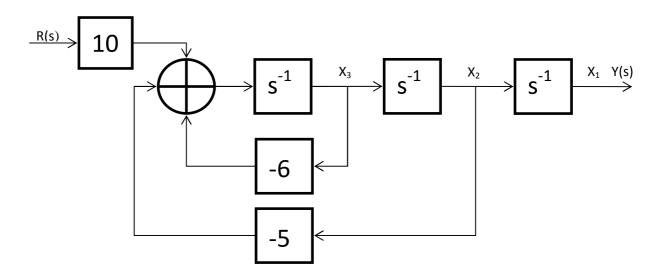
## <u>Tema 1:</u>

Linealización

Se da una ecuación correspondiente a un dispositivo  $y(x) = x^3 + x$ . Gráfico adjunto.

- a) Linealizar alrededor del punto (0, 0) en el rango -0.2 < x < 0.2.
- b) Obtener el error absoluto y el error relativo.
- c) Trazar la linealización en el gráfico.

## <u>Tema 2:</u>



- a) Expresar el sistema en variables de estado.
- b) Obtener autovalores y determinar controlabilidad y observabilidad.
- c) Obtener la matriz K, para que los polos de lazo cerrado sean  $s_1$ =-10,  $s_2$ =-1+j y  $s_3$ =-1-j y  $e_{ss}$  = 0.
- d) Diagrama en bloques del sistema realimentado.

## <u>Tema 3:</u>

$$G(s) = K \frac{(s+2)(s+3)}{s(s+1)}$$

Se adjunta el diagrama de lugar de raíces, y el bode para un determinado valor de K.

a) En el diagrama de lugar de raíces, determinar si existe lugar de raíces para los intervalos:

$$0.7 < \xi < 0.9$$
  
 $2 < t_s < 4$   
 $1.5 < \omega_n < 2$ 

- b) Determinar el K para el cual esta graficado el diagrama de Bode. Determinar margen de fase y margen de ganancia.
- c) Determinar  $K_v$  y  $e_{ss}$ .
- d) Determinar el K para el cual los polos de lazo cerrado son reales iguales y el sistema tiene el menor tiempo de establecimiento.

