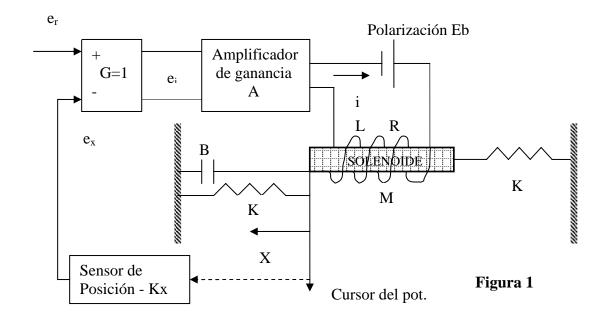
<u>Tema 1 –</u> En la Figura 1, se indica un posible dispositivo que utiliza una señal de referencia  $\mathbf{e_r}$  para gobernar el movimiento del cursor de un potenciómetro. El solenoide genera una fuerza  $\mathbf{f_{s(}}$  proporcional a la corriente que circula por él, es decir  $\mathbf{f_s} = \mathbf{K_{s.}}$  i, siendo i el cambio sobre el valor de la condición de equilibrio. L y R son la inductancia y resistencia del solenoide y M su masa móvil. K es la constante elástica del resorte y B la constante de un amortiguador viscoso lineal. Un sensor de posición mecánicamente solidario con el punto de desplazamiento X, provee una señal de tensión  $\mathbf{e_x} = \mathbf{K_x}$  X, donde  $\mathbf{K_x}$  es la constante del sensor. La señal  $\mathbf{e_x}$  se realimenta comparándola con la señal de referencia  $\mathbf{e_r}$ . Se pide:

- a) Realizar el diagrama de bloques funcional, mostrando explícitamente todas las variables.
- b) Realizar el diagrama de flujo de señal.
- c) Determinar la función de transferencia de cada bloque y la F.T. total X(s)/Er(s)



<u>Tema2</u>— Un sistema de control de lazo cerrado con una realimentación negativa unitaria, tiene una función de la rama directa dada por

G(S) = 
$$\frac{K (S^3 + 19 S^2 + 171 S + 810)}{S^4 + 18.4 S^3 + 121.6 S^2 + 256 S}$$

Se dan tres gráficos del lugar de raíz, en los que se indican puntos correspondientes a diferentes ganancias. Se da también un gráfico de Bode para un determinado valor de ganancia. Se pide:

- a) Determinar a que valor de ganancia K corresponde el gráfico de Bode dado y cuáles son los puntos correspondientes en el lugar de raíces.
- b) Indicar a partir del gráfico de Bode, el margen de fase y el margen de ganancia. Determinar también los parámetros relacionales  $\zeta$  (relación de coeficiente de amortiguamiento) y  $\omega_n$  (pulsación natural no amortiguada) de los polos complejos para esa ganancia.
- c) Explicar si es posible que la figura indicada como Respuesta al escalón unitario Tema 2, pueda ser la salida del sistema para una entrada escalón unitario, cuando la ganancia corresponde a la que tiene el gráfico de Bode.

