

Teoría de sistema lineales

Problema de la Transformada de Laplace

Escuela de Ciencias exactas e Ingeniería
Código: LST2021I_TTQ15

Name: _____

Profesor: Marco Teran
Deadline: 31 de mayo

- La siguiente ecuación diferencial se utiliza para representar un sistema causal **G**:

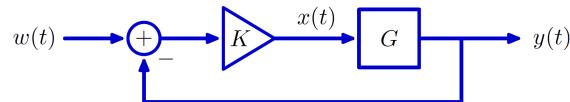


Fig. 1 – Diagrama de bloques del sistema retroalimentado.

$$\frac{dy(t)}{dt} + 2y(t) = \frac{1}{4}x(t)$$

donde $x(t)$ representa la señal de entrada y $y(t)$ la señal de salida.

- Implementando las propiedades de la transformada de Laplace, determinar la salida $y(t)$ para la siguiente entrada. Realice el diagrama de polos y ceros de este sistema **G**.

$$x(t) = \begin{cases} e^{-3t}, & \text{si } t \geq 0 \\ 0, & \text{otherwise} \end{cases}$$

- Ahora considere el siguiente lazo retroalimentado (*feedback loop*, ver fig. 1) que contiene el sistema **G** del punto anterior. Determinar la ecuación diferencial que representa la relación entre $w(t)$ y $y(t)$. Nota: la ecuación diferencial no hace referencias a $x(t)$.
- (*investigación-opcional*) Determinar los valores de K para los cuales el sistema retroalimentado es estable.