

Análisis de Circuitos [TB066]

1 Circuitos de DC

1.1 Leyes básicas

Corriente

$$i = \frac{dq}{dt} \quad (1)$$

Ley de Ohm

$$v = i \cdot R \quad (2)$$

Potencia

$$p = \frac{dw}{dt} = v \cdot i = i^2 R \quad (3)$$

Conductancia

$$G = \frac{1}{R} = \frac{i}{v} \quad (4)$$

Divisor resistivo

Si en dos resistores en serie circula la misma corriente:

$$v_{R_2} = v_S \cdot \frac{R_2}{R_1 + R_2} \quad (5)$$

Divisor de corriente

Si en dos resistores en paralelo cae la misma tensión:

$$i_{R_2} = i_S \cdot \frac{R_1}{R_1 + R_2} \quad (6)$$

Teorema de máxima transferencia de potencia

Se disipa la máxima potencia sobre la carga cuando:

$$R_L = R_{Th} \quad (7)$$

1.2 Leyes de Kirchhoff

Ley de corriente de Kirchhoff (KCL)

$$\sum_{entr} i = \sum_{sal} i \quad (8)$$

Ley de tensión de Kirchhoff (KVL)

$$\sum_{malla} v = 0 \quad (9)$$

2 Régimen transitorio

2.1 Capacitores

Carga de un capacitor

$$q = \int_{t_0}^t i(\tau) d\tau \quad (10)$$

Energía almacenada en un capacitor

$$w_C = \frac{1}{2} C v^2 \quad (11)$$

Capacitores en serie

$$C_{eq} = \frac{C_1 \cdot C_2}{C_1 + C_2} \quad (12)$$

Capacitores en paralelo

$$C_{eq} = C_1 + C_2 \quad (13)$$

Relación v - i en forma diferencial

$$i_C(t) = C \cdot v'_C(t) \quad (14)$$

Relación v - i en forma integral

$$v_C(t) = \frac{1}{C} \int i_C(t) dt \quad (15)$$

Tiempo característico en un capacitor

$$\tau = R \cdot C \quad (16)$$

Carga de un capacitor

- El tiempo de carga es $t = 5\tau$
- Capacitor descargado \rightarrow cortocircuito
- Capacitor cargado \rightarrow circuito abierto
- El capacitor no permite saltos de tensión

2.2 Inductores

Energía almacenada en un inductor

$$w_L = \frac{1}{2} L i^2 \quad (17)$$

Inductores en serie

$$L_{eq} = L_1 + L_2 \quad (18)$$

Inductores en paralelo

$$L_{eq} = \frac{L_1 \cdot L_2}{L_1 + L_2} \quad (19)$$

Relación v - i en forma diferencial

$$v_L(t) = L \, i'_L(t) \quad (20)$$

Relación v - i en forma integral

$$i_L(t) = \frac{1}{L} \int v_L(t) dt \quad (21)$$

Tiempo característico en un inductor

$$\tau = \frac{L}{R} \quad (22)$$

Carga de un inductor

- El tiempo de carga es $t = 5\tau$
- Inductor descargado \rightarrow circuito abierto
- Inductor cargado \rightarrow cortocircuito
- El inductor no permite saltos de corriente

2.3 Circuitos de primer orden

Función de Heaviside

$$u(t) = \begin{cases} 0 & t < 0 \\ 1 & t > 0 \end{cases} \quad (23)$$

Función delta de Dirac continua

$$\delta(t - t_0) = \begin{cases} \infty & t = t_0 \\ 0 & t \neq t_0 \end{cases} \quad (24)$$

$$\int_{-\infty}^{\infty} \delta(t - t_0) dt = 1 \quad (25)$$

Relación entre las funciones de Heaviside y Dirac

$$\frac{du}{dt} = \delta(t) \rightarrow \int \delta(t) dt = u(t) \quad (26)$$

Respuesta completa de tensión

$$v(t) = \left[v(0) - v(\infty) \right] e^{-\frac{t}{\tau}} + v(\infty) \quad (27)$$

Respuesta completa de corriente

$$i(t) = \left[i(0) - i(\infty) \right] e^{-\frac{t}{\tau}} + i(\infty) \quad (28)$$

Ecuación diferencial de primer orden

ED expresada en forma canónica:

$$y' + \alpha y = f(t) \quad (29)$$

2.4 Circuitos de segundo orden

Ecuación diferencial de segundo orden

ED expresada en forma canónica:

$$y'' + 2\alpha y' + \omega_0^2 y = f(t) \quad (30)$$

Polinomio característico

$$s^2 + 2\alpha s + \omega_0^2 = 0 \quad (31)$$

Solución particular

Para hallar la solución particular k :

$$y = k : \quad k' = \frac{dy}{dt} \quad (32)$$

y se reemplaza en la ecuación diferencial:

$$k'' + 2\alpha k' + \omega_0^2 k = f(t) \quad (33)$$

2.5 Solución homogéneas según el caso

Caso sobre-amortiguado ($\alpha > \omega_0$)

$$y(t) = A e^{s_1 t} + B e^{s_2 t} \quad (34)$$

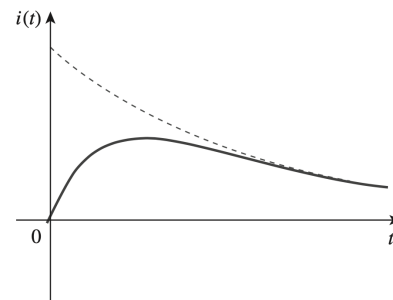


Figure 1: respuesta sobre-amortiguada

Caso críticamente amortiguado ($\alpha = \omega_0$)

$$y(t) = (A + Bt) e^{-\alpha t} \quad (35)$$

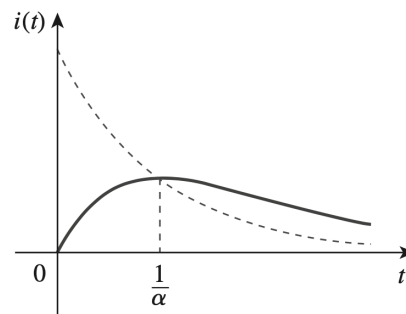


Figure 2: respuesta críticamente amortiguada

Caso sub-amortiguado ($\alpha < \omega_0$)

En este caso las raíces son complejas y se expresan como:

$$\omega_d = \sqrt{\omega_0^2 - \alpha^2} : s_{1,2} = -\alpha \pm j\omega_d$$
$$y(t) = \left[A \cos(\omega_d t) + B \sin(\omega_d t) \right] e^{-\alpha t} \quad (36)$$

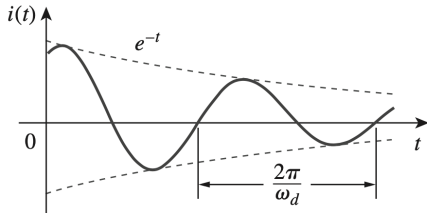


Figure 3: respuesta subamortiguada

3 Circuitos de AC

Forma de valores instantáneos

$$v(t) = V_m \sin(\omega t + \phi) \quad (37)$$

Frecuencias

$$\omega = \frac{2\pi}{T} = 2\pi f \quad (38)$$

- ω : frecuencia angular [1/s]
- f : frecuencia cíclica [Hz]
- T : período [s]

Relación para sumar seno y coseno

$$A \cos(\omega t) + B \sin(\omega t) = C \cos(\omega t - \phi) \quad (39)$$

$$C = \sqrt{A^2 + B^2} \quad \phi = \tan^{-1} \frac{B}{A}$$

Representación en dominio fasorial

La tensión en un elemento se puede escribir como:

$$v(t) = V_m \cos(\omega t + \phi) \longleftrightarrow \mathbf{V} = V_m e^{j\phi} \quad (40)$$

$$v(t) = V_m \sin(\omega t + \phi) \longleftrightarrow \mathbf{V} = V_m e^{j(\phi - \frac{\pi}{2})} \quad (41)$$

Reactancias

Medida de la resistencia al paso de la corriente alterna

- Reactancia resistiva: $\chi_R = R$
- Reactancia inductiva: $\chi_L = \omega L$
- Reactancia capacitiva: $\chi_C = \frac{1}{\omega C}$

Impedancia

Medida de la resistencia total del circuito

$$\mathbf{Z} = R + j(\chi_L - \chi_C) \quad (42)$$

- Impedancia resistiva: $\mathbf{Z}_R = R$
- Impedancia inductiva: $\mathbf{Z}_L = j\omega L$
- Impedancia capacitiva: $\mathbf{Z}_C = -\frac{j}{\omega C} = \frac{1}{j\omega C}$

Fase de una impedancia

$$\phi_z = \tan^{-1} \left[\frac{\text{Im}(\mathbf{Z})}{\text{Re}(\mathbf{Z})} \right] \quad (43)$$

Magnitud en función de su impedancia

- Resistencia: $R = \text{Re}(\mathbf{Z})$
- Inductancia: $L = \frac{\text{Im}(\mathbf{Z}_L)}{\omega}$
- Capacidad: $C = \frac{1}{\omega |\text{Im}(\mathbf{Z}_C)|}$

Impedancias en paralelo

$$\mathbf{Z}_{eq} = \left[\frac{1}{\mathbf{Z}_1} + \frac{1}{\mathbf{Z}_2} + \dots + \frac{1}{\mathbf{Z}_N} \right]^{-1} \quad (44)$$

Admitancia

Facilidad de la corriente para circular

$$\mathbf{Y} = G + jB = \frac{1}{\mathbf{Z}} \quad (45)$$

Ley de Ohm compleja

$$\mathbf{V} = \mathbf{I} \cdot \mathbf{Z} \quad (46)$$

Valor eficaz o rms (root-mean-square)

A partir de una señal $x(t)$ dada en su forma senoidal:

$$x(t) = X_m \cos(\omega t + \phi_x)$$

Se define su valor rms como:

$$X_{rms} = \frac{X_m}{\sqrt{2}} \quad (47)$$

3.1 Análisis de potencia

Potencia instantánea

$$p(t) = v(t) \cdot i(t) \quad (48)$$

Potencia promedio

Análisis en el dominio del tiempo:

$$P = \frac{1}{T} \int_0^T p(t) dt \quad (49)$$

Análisis en el dominio de la frecuencia

Análisis con fasores:

$$P = \frac{1}{2} \Re[\mathbf{V}\bar{\mathbf{I}}] = \frac{1}{2} V_m I_m \cos(\phi_v - \phi_i) \quad (50)$$

Análisis con valores rms:

$$P = V_{rms} I_{rms} \cos(\phi_v - \phi_i) \quad (51)$$

Potencia activa

$$P = S \cos(\phi_v - \phi_i) = S \cos(\phi_z) \quad (52)$$

Potencia reactiva

$$Q = S \sin(\phi_v - \phi_i) = S \sin(\phi_z) \quad (53)$$

Potencia aparente

$$S = V_{rms} I_{rms} = \sqrt{P^2 + Q^2} \quad (54)$$

Factor de potencia

Factor de potencia sobre una impedancia Z :

$$fp = \frac{P}{S} = \cos(\phi_v - \phi_i) = \cos(\phi_z) \quad (55)$$

Potencia compleja

Definida a partir de los fasores:

$$\mathbf{S} = \frac{1}{2} \mathbf{V}\bar{\mathbf{I}} \quad (56)$$

En término de los fasores con sus valores rms:

$$\mathbf{S} = \mathbf{V}_{rms} \bar{\mathbf{I}}_{rms} \quad (57)$$

En término de la impedancia de carga con sus valores rms:

$$\mathbf{S} = I_{rms}^2 \mathbf{Z} = \frac{V_{rms}^2}{\mathbf{Z}^*} \quad (58)$$

Relación entre potencias

$$\mathbf{S} = P + jQ \quad (59)$$

donde P y Q se definen como:

$$P = \Re(\mathbf{S}), \quad Q = \Im(\mathbf{S}) \rightarrow \tan(\phi_z) = \frac{Q}{P}$$

Carácter de una carga

- Carácter resistivo:

$$\phi_z = 0 \quad Q_z = 0 \quad (60)$$

- Carácter capacitivo:

$$\phi_z < 0 \quad Q_z < 0 \quad (61)$$

- Carácter inductivo:

$$\phi_z > 0 \quad Q_z > 0 \quad (62)$$

*Anexo de Potencias

Unidades de potencias

- Potencia activa P : $[W]$
- Potencia reactiva Q : $[VAR]$
- Potencia aparente S : $[VA]$

Balance de potencias complejas

La potencia entregada las fuentes tiene que se igual a la potencia disipada en todo los elementos del circuito

$$S_E = S_F \quad (63)$$

Corrección del factor de potencia

Se puede obtener un factor de potencia $fp = \cos(\phi_2)$ instalando un capacitor de capacidad C en paralelo

$$C = \frac{\Delta Q}{\omega V_{rms}^2} = \frac{P(\tan \phi_1 - \tan \phi_2)}{\omega V_{rms}^2} \quad (64)$$

Siendo ΔQ la variación para hallar el ϕ deseado:

Máxima transferencia de potencia promedio

Se disipa la máxima potencia sobre la carga cuando:

$$Z_L = \bar{Z}_{Th} \quad (65)$$

Frecuencia de resonancia

Es la frecuencia angular ω que permite que se cumpla:

$$\Im\{Z_{eq}\} = 0 \rightarrow \chi_L = \chi_C \quad (66)$$

3.2 Circuitos acoplados magnéticamente

Inductancia mutua

Expresada en el dominio temporal:

$$M = N_1 \frac{d\phi_{21}}{di_2} = N_2 \frac{d\phi_{12}}{di_1} \quad (67)$$

Expresada en el dominio frecuencial:

$$\mathbf{Z}_M = j\omega M \quad (68)$$

Tensión mutua

Expresada en el dominio temporal:

$$v_{12} = M \frac{di_2}{dt} \quad (69)$$

Expresada en el dominio frecuencial:

$$V_{12} = \mathbf{Z}_M I_2 = j\omega M I_2 \quad (70)$$

Energía almacenada

$$w = w_1 + w_2 = \frac{1}{2} L_1 i_1^2 + \frac{1}{2} L_2 i_2^2 \pm M i_1 i_2 \quad (71)$$

Coefficiente de acoplamiento

$$M = k\sqrt{L_1 L_2} : 0 \leq k \leq 1 \quad (72)$$

siendo k el coeficiente de acoplamiento

$$E_p = -\frac{GMm}{r} \quad (73)$$

4 Régimen transformado

Funcion de transferencia

$$H(s) = \frac{N(s)}{D(s)} = k \frac{(1 + s/\omega_{z1})(1 + s/\omega_{z2})...}{(1 + s/\omega_{p1})(1 + s/\omega_{p2})...} \quad (74)$$

se define al conjunto de "ceros" como:

$$\{ \forall s \in \mathbb{C} : N(s) = 0 \} = z_1, z_2, \dots$$

se define al conjunto de "polos" como:

$$\{ \forall s \in \mathbb{C} : D(s) = 0 \} = p_1, p_2, \dots$$

*El orden del circuito es igual al grado del polinomio en el denominador $D(s)$

Respuesta en frecuencia

$$H(s) \Big|_{j\omega} = H(j\omega) \quad (75)$$

Funcion de transferencia en forma cuadrática

Se obtiene la frecuencia ω_0 de una singularidad como

$$s^2 + \frac{\omega_0}{Q}s + \omega_0^2 \quad (76)$$

el valor de Q define el tipo de singularidad

$$\text{si } Q = \begin{cases} < 1/2 & \text{Re} \neq \\ = 1/2 & \text{Re} = \\ > 1/2 & \text{C conjugados} \end{cases} \quad (77)$$

Ganancia en decibels

Definición para potencia:

$$G_{dB} = 10 \log_{10} \frac{P_2}{P_1} \quad (78)$$

Definición para tensión y corriente:

$$G_{dB} = 20 \log_{10} \frac{V_2}{V_1} \quad (79)$$

Conversión de escala de decibels a lineal

$$n = 10^{dB/20}$$

5 Transformada de Laplace

Transformada de Laplace

$$\mathcal{L}[f(t)] = F(s) = \int_0^\infty f(t)e^{-st} dt \quad (80)$$

siendo s una variable compleja dada por:

$$s = \sigma + j\omega$$

con σ la parte transitoria y $j\omega$ la estacionaria

Antitransformada de Laplace

Método de residuos

$$\lim_{x \rightarrow p} H(s)(s - p) \quad (81)$$

Pares antitransformados útiles

$$\mathcal{L}^{-1} \left[\frac{\alpha}{(s - p)} \right] = \alpha \cdot e^{pt}$$

$$\mathcal{L}^{-1} \left[\frac{s}{(s - \alpha)^2 + \omega^2} \right] = e^{\alpha t} \cos(\omega t) + \frac{\alpha}{\omega} e^{\alpha t} \sin(\omega t)$$

$$\mathcal{L}^{-1} \left[\frac{c}{(s - \alpha)^2 + \omega^2} \right] = \frac{c}{\omega} e^{\alpha t} \sin(\omega t)$$

Impedancias operacionales

Suponiendo condiciones iniciales nulas

- Impedancia resistiva: $\mathbf{Z}_R(s) = R$
- Impedancia inductiva: $\mathbf{Z}_L(s) = sL$
- Impedancia capacitiva: $\mathbf{Z}_C(s) = 1/sC$
- Impedancia del tanque RC: $\mathbf{Z}_T(s) = R/(1 + sRC)$

5.0.1 Diagramas de Bode

Ganancia

$$G = 20 \log |H(j\omega)| \quad (82)$$

Fase

$$F = \tan^{-1} \left(\frac{\text{Im}[H(j\omega)]}{\text{Re}[H(j\omega)]} \right) \quad (83)$$

*propiedad importante para calcular argumentos:

$$\text{Arg}[(j\omega)^n] = n \cdot \text{Arg}(j\omega) = \frac{n\pi}{2}$$

Cálculo de una frecuencia particular

Dada una frecuencia ω_0 separada por una pendiente m :

$$\omega_p = \omega_0 \cdot 2^{|H(j\omega|/m}$$

Diagrama de Bode real v asintótico

- Singularidad de primer orden: $3dB // 7^\circ$
- Singularidad de segundo orden : $(20 \log Q)dB$