

ELO270 – S2 2020 – Examen Final

Problema 1.1 Considere un sistema con entrada $u(t)$ y salida $y(t)$ definido por la ecuación diferencial

$$A \cos(u(t)) \frac{dy(t)}{dt} = B u(t - C) - D y^2(t)$$

en que A, B, C, D son constantes positivas.

Determine el o los puntos de operación en equilibrio del sistema, cuando la entrada es $u(t) = 1$, indicando si son estables o inestables.

Problema 1.2 Considere un lazo de control nominal estándar en que

$$G_o(s) = \frac{-s + c}{s^2 + 2\xi\omega_n s + \omega_n^2} \quad T_o(s) = \frac{\alpha}{s + \alpha}$$

en que $c > 0$, $0 < \xi < 1$, $\omega_n > 0$ y $\alpha > 0$.

Determine todos los polos de lazo cerrado. ¿Es el lazo internamente estable?

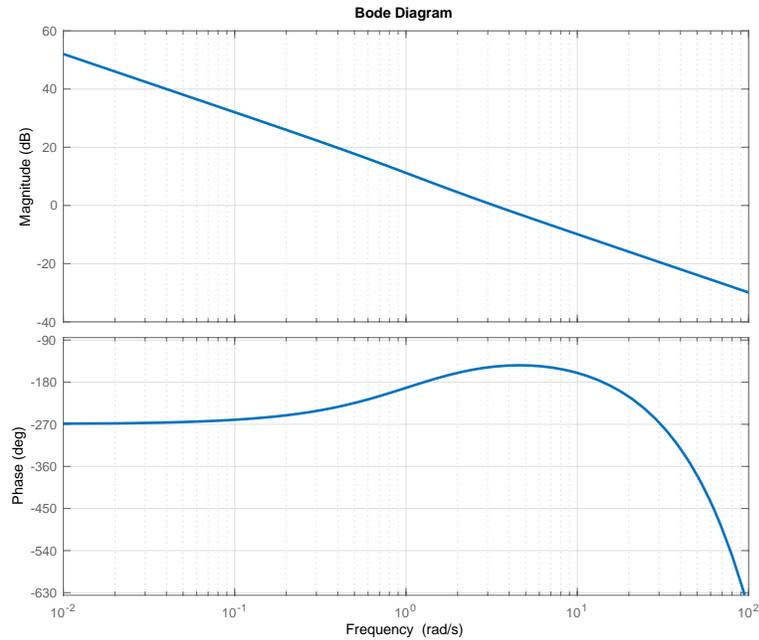
Problema 1.3 Considere un lazo de control nominal estándar en que

$$G_o(s) = \frac{20a^2}{(s+a)(s+10a)}$$

Determine si **usando un control PI** es posible obtener un lazo cerrado tal que todos los transientes decaigan a cero mas rápido que e^{-3at} .

Problema 1.4 En un lazo de control estándar, se sabe que la planta $G_o(s)$ tiene un polo inestable en $p_1 > 0$ y que el controlador $C(s)$ es un PI. La figura muestra el diagrama de Bode de la transferencia de lazo abierto $G_o(s)C(s)$ (sin cancelaciones inestables).

Determine, si es posible, si el lazo cerrado es o no internamente estable.



Problema 1.5 Considere un lazo de control estándar en que la planta tiene modelo nominal

$$G_o(s) = \frac{b_o}{s + a_o}$$

en que b_o y a_o son constantes positivas. Se sabe que la señal de referencia es $r(t) = \cos(\omega_{ref}t)$ y que la actuación está limitada a $|u(t)| \leq U_{\text{máx}}$.

Proponga un controlador estabilizante tal que, en estado estacionario, no haya saturación en la actuación.

Problema 1.6 Considere un lazo de control estándar en que la planta tiene la estructura que se muestra en la figura.

Si la perturbación $d_g(t)$ es medible, indique cómo utilizaría dicha medición para mejorar el desempeño del lazo.

