

---

## Certamen #1 – ELO370 – S1 2022

### Soluciones

---

**Problema 1.1 (10 puntos)** Un sistema de tiempo discreto tiene una función transferencial

$$G(z) = \frac{z+1}{z(z-a)}$$

en que  $0 < a < 1$ .

Determine y grafique la respuesta del sistema a un escalón unitario  $\mu[k]$  con condiciones iniciales iguales a cero.

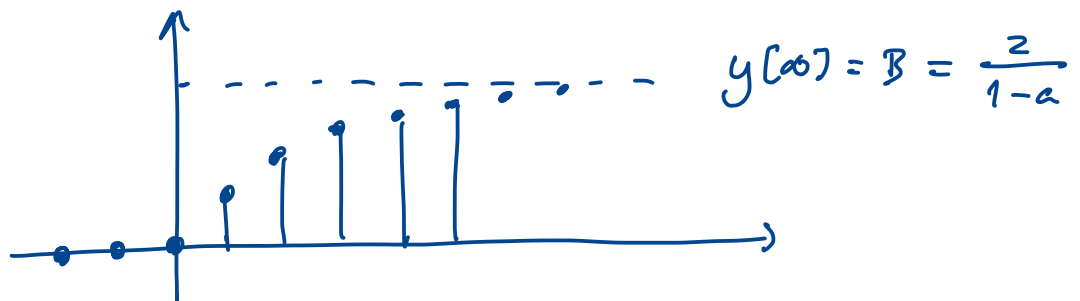
Solución

$$\mu[k] = \mu[k] \Rightarrow U(z) = \frac{z}{z-1}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow Y(z) &= G(z)U(z) \\ &= \frac{z+1}{z(z-a)} \cdot \frac{z}{z-1} = \frac{z+1}{(z-a)(z-1)} = \frac{A}{z-a} + \frac{B}{z-1} \\ & \qquad \qquad \qquad A = \frac{a+1}{a-1} \qquad B = \frac{z}{1-a} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow y[k] &= \mathcal{Z}^{-1} \left\{ \frac{A}{z-a} + \frac{B}{z-1} \right\} \\ &= \mathcal{Z}^{-1} \left\{ z^{-1} \left( A \frac{z}{z-a} \right) + z^{-1} \left( B \frac{z}{z-1} \right) \right\} \\ &= A a^{k-1} \mu[k-1] + B \mu[k-1] \end{aligned}$$

gráfica:



**Problema 1.2 (10 puntos)** Considere el sistema de tiempo continuo

$$G(s) = \frac{1}{s^2 + \omega_0^2}$$

Grafique aproximadamente los modos naturales del modelo discreto que se obtiene utilizando la aproximación de Euler hacia adelante para la derivada, cuando se utiliza un periodo de muestreo  $T_s$  adecuado.

Solución

- Euler hacia adelante:  $s = \frac{z-1}{T_s}$
- Período de muestreo "adecuado": del orden de una década sobre la frecuencia de corte del sistema  $\omega_0$   
 Por ejemplo  $\omega_s = 10 \omega_0 \Leftrightarrow T_s = \frac{2\pi}{\omega_0} \cdot \frac{1}{10}$   
 Es decir hay 10 muestras en un período de oscilación del sistema.

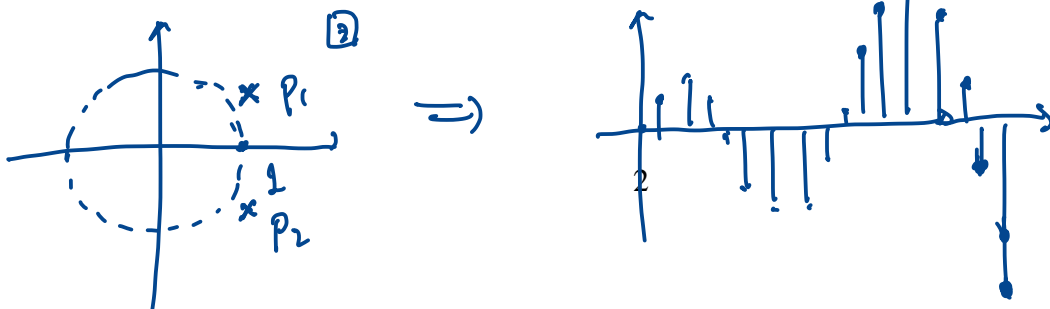
• Modelo aproximado:

$$G_{\text{Euler}}(z) = G\left(\frac{z-1}{T_s}\right) = \frac{1}{\left(\frac{z-1}{T_s}\right)^2 + \omega_0^2} = \frac{T_s^2}{z^2 - 2z + 1 + \omega_0^2 T_s^2}$$

pdos en 
$$P_{1,2} = 1 \pm \sqrt{1 - (1 + \omega_0^2 T_s^2)}$$

$$= 1 \pm j \omega_0 T_s$$

Note que  $|P_{1,2}| > 1$   
 por tanto son pdos inestables que dan origen a modos naturales oscilatorios y de magnitud creciente



**Problema 1.3 (10 puntos)** Un sistema de tiempo continuo tiene un modelo

$$G_o(s) = \frac{1}{s+1}$$

Se desea controlar dicho sistema con un controlador digital proporcional  $C(z) = K_p$  y usando retentor de orden cero. Determine el período de muestreo  $T_s$  y el valor de  $K_p$  para que el ancho de banda del lazo cerrado sea aproximadamente de 10 [rad/s].

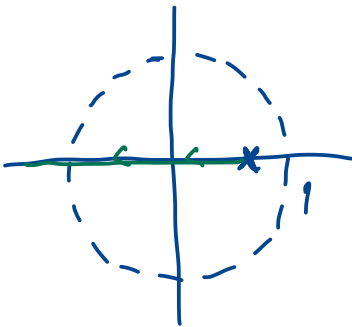
Solución

• El modelo muestreado exacto es  $G_f(z) = \frac{1 - e^{-T_s}}{z - e^{-T_s}}$

• Cerrando el lazo con un controlador  $C(z) = K_p$  se obtiene un polinomio de lazo cerrado

$$Acl(z) = (z - e^{-T_s}) + K_p(1 - e^{-T_s})$$

Es decir el polo de lazo cerrado está en  $p = e^{-T_s} - K_p(1 - e^{-T_s})$



Es decir, aumentando  $K_p$  el polo de lazo cerrado puede llevarse tan a la izquierda como sea necesario.

• Para lograr ancho de banda 10 [rad/s] ubicamos el polo de lazo cerrado en  $z = e^{sT_s} \Big|_{s=-10} = e^{-10T_s}$

Por tanto queremos que  $e^{-10T_s} = e^{-T_s} - K_p(1 - e^{-T_s})$

$$K_p = \frac{e^{-T_s} - e^{-10T_s}}{1 - e^{-T_s}}$$

Hay infinitas soluciones, pero podemos escoger  $T_s = \frac{\pi}{10} = 0.1$  considerando la constante de tiempo de  $G_o(s)$

$$\Rightarrow K_p = \frac{e^{-0.1} - e^{-1}}{1 - e^{-1}}$$

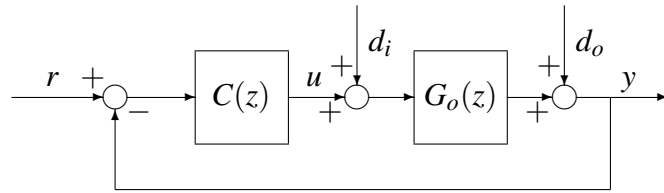


Figura 1: Diagrama de bloques de sistema discreto en lazo cerrado.

**Problema 1.4 (20 puntos)** Considere el lazo de control de tiempo discreto en la Figura 1

$$C(z) = \frac{Kz}{z-1} \quad G_o(z) = \frac{z+1}{z(z-a)}$$

en que  $0 < a < 1$ .

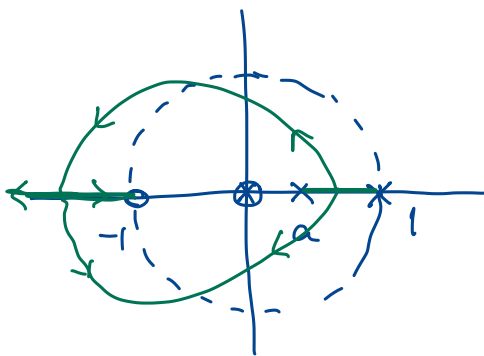
- Determine, si existe, un valor de la ganancia del controlador en el intervalo  $0 \leq K < \infty$  tal que el lazo entre en oscilación sostenida (Sugerencia: use LGR + el criterio de Jury).
- Suponiendo que el lazo es estable, determine la amplitud de la actuación en estado estacionario cuando la referencia es una senoide de frecuencia igual a  $f_s/4$  y de amplitud 1 ( $f_s$  es la frecuencia de muestreo en Hertz).

Solución

(a) El pdinámico de lazo cerrado es

$$\begin{aligned} A_{cl}(z) &= z(z-a)(z-1) + Kz(z+1) \\ &= z \left[ \underbrace{(z-a)(z-1)}_{D(z)} + \underbrace{K(z+1)}_{\lambda \cdot N(z)} \right] \end{aligned}$$

polos en  $p_1=1$   
 $p_2=a$   
 ceros en  $c_1=-1$



- Una sola asíntota en  $-\pi$
- LGR parte en  $p_1$  y  $p_2$  ( $\lambda=K=0$ )
- LGR termina en  $c_1$  y en  $-\infty$  ( $K \rightarrow \infty$ )
- Note que existe un  $K$  crítico
- Hay un polo de lazo cerrado fijo en  $z=0$  (cancelación)

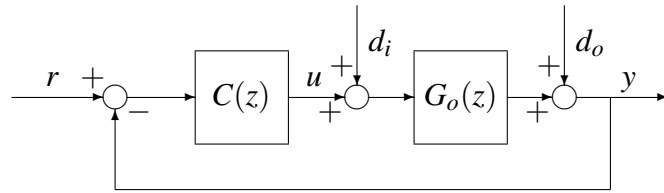


Figura 1: Diagrama de bloques de sistema discreto en lazo cerrado.

**Problema 1.4 (20 puntos)** Considere el lazo de control de tiempo discreto en la Figura 1

$$C(z) = \frac{Kz}{z-1} \quad G_o(z) = \frac{z+1}{z(z-a)}$$

en que  $0 < a < 1$ .

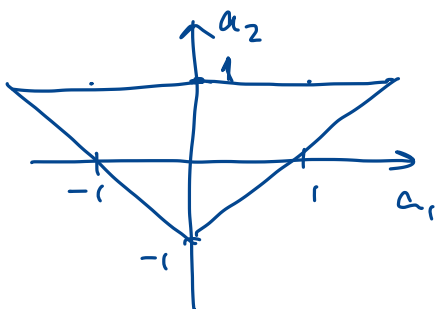
- Determine, si existe, un valor de la ganancia del controlador en el intervalo  $0 \leq K < \infty$  tal que el lazo entre en oscilación sostenida (Sugerencia: use LGR + el criterio de Jury).
- Suponiendo que el lazo es estable, determine la amplitud de la actuación en estado estacionario cuando la referencia es una senoide de frecuencia igual a  $f_s/4$  y de amplitud 1 ( $f_s$  es la frecuencia de muestreo en Hertz).

Solución

(a) La oscilación sostenida se produce para el  $K$  crítico en que las raíces del  $Acl$  se ubican en el círculo unitario.

$$\begin{aligned} Acl(z) &= z[(z-a)(z-1) + K(z+1)] \\ &= z[z^2 + \underbrace{(K-a-1)}_{a_1}z + \underbrace{(a+K)}_{a_2}] \end{aligned}$$

Por Jury se obtienen las condiciones del triángulo



$$a_2 < 1 \Leftrightarrow K < 1-a \quad \textcircled{A}$$

$$a_1 - 1 < a_2 \Leftrightarrow K - a - 2 < K + a \quad \textcircled{B}$$

$$-a_1 - 1 < a_2 \Leftrightarrow -K + a < K + a \quad \textcircled{C}$$

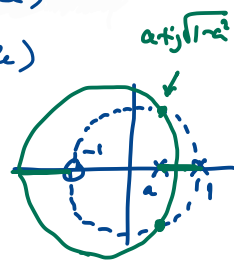
de  $\textcircled{A}$  :  $K < 1-a$

de  $\textcircled{B}$  :  $a > -1$  (se cumple)

de  $\textcircled{C}$  :  $K > 0$  (se cumple)

Finalmente, oscilación crítica para  $K=1-a$

$$Acl(z) = z[z^2 - 2az + 1] \Rightarrow \text{poles } p_1=0 \text{ y } p_{2,3} = a \pm j\sqrt{1-a^2} \Rightarrow$$



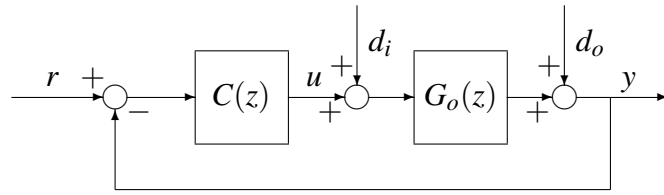


Figura 1: Diagrama de bloques de sistema discreto en lazo cerrado.

**Problema 1.4 (20 puntos)** Considere el lazo de control de tiempo discreto en la Figura 1

$$C(z) = \frac{Kz}{z-1} \quad G_o(z) = \frac{z+1}{z(z-a)}$$

en que  $0 < a < 1$ .

- (a) Determine, si existe, un valor de la ganancia del controlador en el intervalo  $0 \leq K < \infty$  tal que el lazo entre en oscilación sostenida (Sugerencia: use LGR + el criterio de Jury).
- (b) Suponiendo que el lazo es estable, determine la amplitud de la actuación en estado estacionario cuando la referencia es una senoide de frecuencia igual a  $f_s/4$  y de amplitud 1 ( $f_s$  es la frecuencia de muestreo en Hertz).

Solución

(b) Recordar que  $\frac{U}{R} = S_{mc} = \frac{C}{1+G_o C}$

en este caso  $S_{mc}(z) = \frac{\frac{Kz}{z-1}}{1 + \frac{Kz \cdot (z+1)}{(z-1)(z-a)z}} = \frac{k(z-a)}{(z-1)(z-a) + k(z+1)}$

Para determinar la amplitud de la actuación evaluamos el módulo de  $S_{mc}(z)$  en  $z = e^{j\omega T_s}$  cuando  $\omega = \frac{2\pi f_s}{4}$

$\Rightarrow z = e^{j\frac{\pi}{2}} = j \Rightarrow |S_{mc}(j)| = \left| \frac{k(j-a)}{(j-1)(j-a) + k(j+1)} \right|$

$$= \frac{k \sqrt{1+a^2}}{|j^2 + (k-a-1)j + a+k|}$$

$$= \frac{k \sqrt{1+a^2}}{\sqrt{(a+k-1)^2 + (k-a-1)^2}}$$