

Guía de ejercicios #6 Control Automático II

Semestre 2016-2

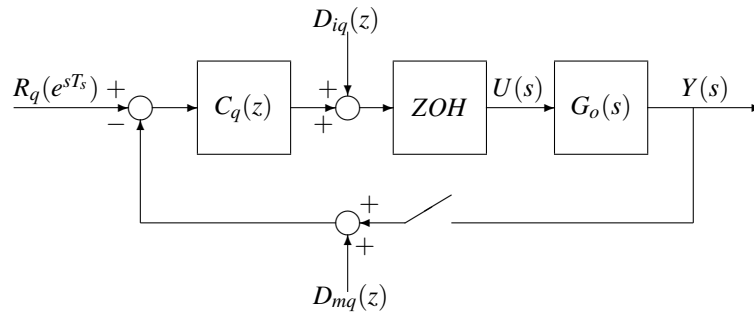


Figura 1: Diagrama de bloques de sistema híbrido en lazo cerrado.

Problema 6.1 Determine $Y(s)$ en función de todas las señales que entran al lazo dado por la Figura 1.

Problema 6.2 Considere la planta en tiempo continuo

$$G_o(s) = \frac{1}{s^2} \quad (1)$$

la cual es muestreada a una tasa $T_s = 0,1[s]$.

1. Diseñe un controlador $C(z)$ por dead beat para $G_o(s)$.
2. Diseñe un controlador tal que $B_w(T_o)$ sea aproximadamente $3[\text{rad/s}]$.
3. Compare $T_o(j\omega)$ para ambos controladores.