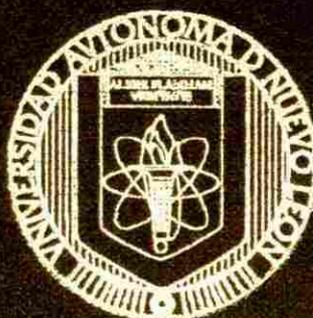


UNIVERSIDAD AUTONOMA DE NUEVO LEON
FACULTAD DE INGENIERIA MECANICA
Y ELECTRICA
DIVISION DE ESTUDIOS DE POSGRADO



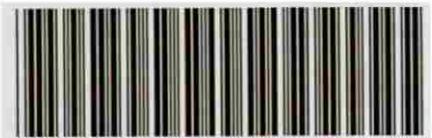
ANALISIS DE ESTABILIDAD DE SISTEMAS
LINEALES INVARIANTES EN EL TIEMPO

POR
ING. PEDRO FRANCISCO ALOR SANDOVAL

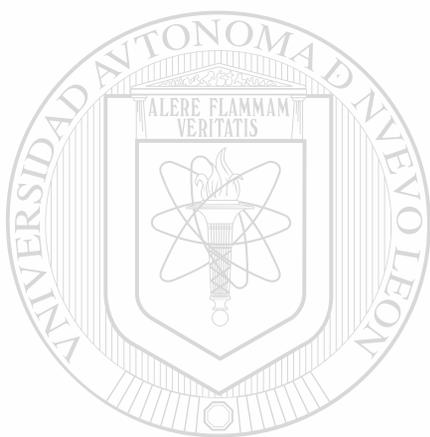
TESIS
EN OPCION AL GRADO DE MAESTRO EN CIENCIAS
DE LA INGENIERIA ELECTRICA CON ESPECIALIDAD
EN CONTROL

SAN NICOLAS DE LOS GARZA, N. L.
DICIEMBRE DEL 2000

TM
TJ213
.A66
2000
c.1



1080094218

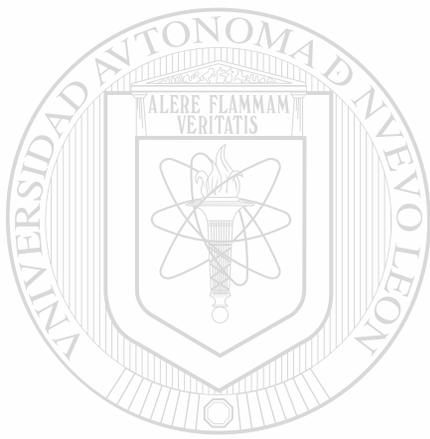


UANL

UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE NUEVO LEÓN



DIRECCIÓN GENERAL DE BIBLIOTECAS



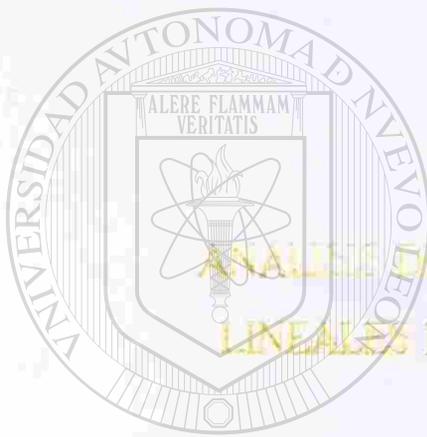
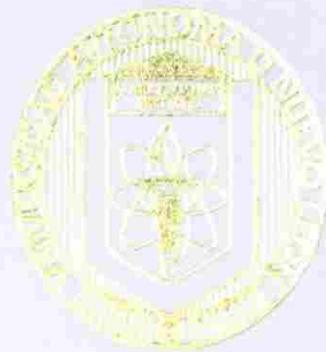
UANL

UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE NUEVO LEÓN



DIRECCIÓN GENERAL DE BIBLIOTECAS

UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE NUEVO LEÓN
FACULTAD DE INGENIERIA MECANICA
Y ELECTRICA
DIVISION DE ESTUDIOS DE POSGRADO



ANÁLISIS DE ESTABILIDAD DE SISTEMAS
LINEALES INVARIANTES EN EL TIEMPO

UANL

UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE NUEVO LEÓN
ING. PEDRO FRANCISCO ALOR SANDOVAL
DIRECCIÓN GENERAL DE BIBLIOTECAS

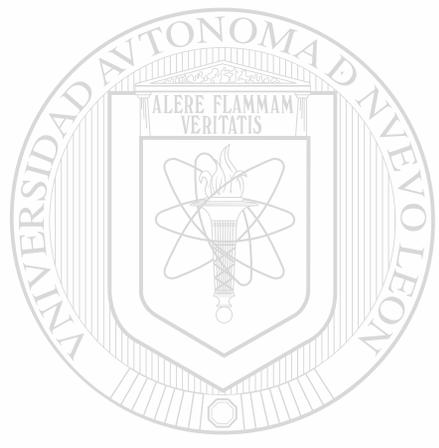
®

TESIS

EN OPCION AL GRADO DE MAESTRO EN CIENCIAS
DE LA INGENIERIA ELECTRICA CON ESPECIALIDAD
EN CONTROL

SAN NICOLAS DE LOS GARZA, N. L.
DICIEMBRE DEL 2000

TM
TJ213
.A66
2000



UANL

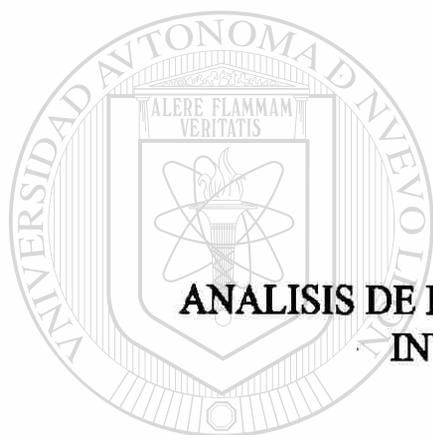
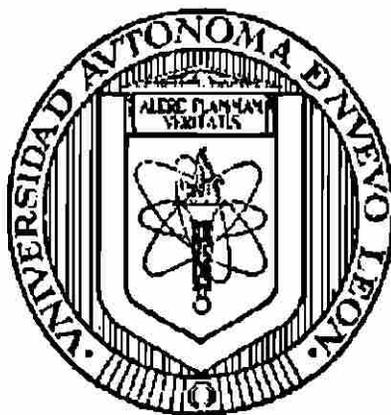
UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE NUEVO LEÓN[®]
DIRECCIÓN GENERAL DE BIBLIOTECAS



UNIVERSIDAD AUTONOMA DE NUEVO LEON

FACULTAD DE INGENIERIA MECANICA Y ELECTRICA

DIVISION DE ESTUDIOS DE POSGRADO



**ANALISIS DE ESTABILIDAD DE SISTEMAS LINEALES
INVARIANTES EN EL TIEMPO**

POR

UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE NUEVO LEÓN

**DIRECCIÓN GENERAL DE BIBLIOTECAS
ING. PEDRO FRANCISCO ALOR SANDOVAL**

TESIS

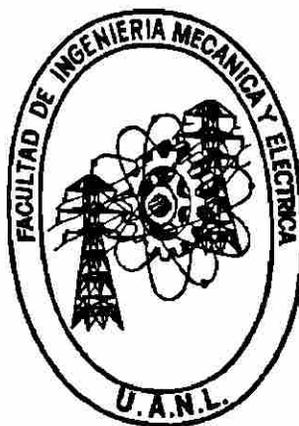
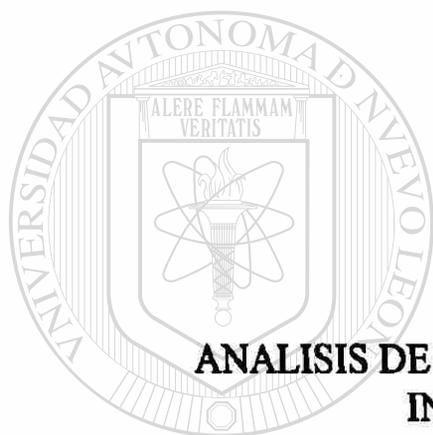
**EN OPCION AL GRADO DE MAESTRO EN CIENCIAS DE LA
INGENIERIA ELECTRICA CON ESPECIALIDAD EN
CONTROL**

**SAN NICOLAS DE LOS GARZA, N. L.,
DICIEMBRE DEL 2000**

UNIVERSIDAD AUTONOMA DE NUEVO LEON

FACULTAD DE INGENIERIA MECANICA Y ELECTRICA

DIVISION DE ESTUDIOS DE POSGRADO



**ANALISIS DE ESTABILIDAD DE SISTEMAS LINEALES
INVARIANTES EN EL TIEMPO**

UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE NUEVO LEÓN

POR

DIRECCIÓN GENERAL DE BIBLIOTECAS

ING. PEDRO FRANCISCO ALOR SANDOVAL

TESIS

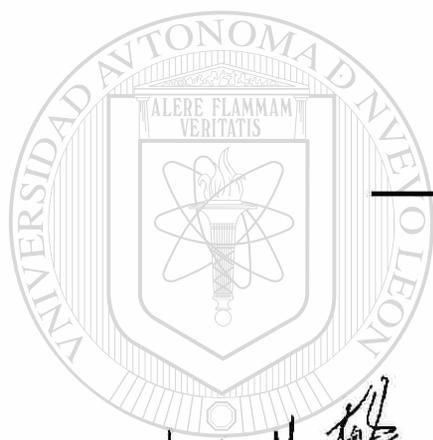
**EN OPCION AL GRADO DE MAESTRO EN CIENCIAS
DE LA INGENIERIA ELECTRICA CON ESPECIALIDAD EN
CONTROL**

**SAN NICOLAS DE LOS GARZA, N. L.,
DICIEMBRE DEL 2000**

UNIVERSIDAD AUTONOMA DE NUEVO LEON
FACULTAD DE INGENIERIA MECANICA Y ELECTRICA
DIVISION DE ESTUDIOS DE POST-GRADO

Los miembros del comité de tesis recomendamos que la tesis "Análisis de Estabilidad de Sistemas lineales Invariantes en el Tiempo" realizada por el Ing. Pedro Francisco Alor Sandoval, matrícula 1036837, sea aceptada para su defensa como opción al grado de Maestro en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica con especialidad en Control.

El comité de Tesis



Asesor

Dr. César Elizondo González

Coasesor

Dr. Efraín Alcorta García

Coasesor

Dr. Juan Antonio Rojas Estrada

Vo.Bo.

M.C. Roberto Villarreal Garza

División de Estudios de Post-Grado

San Nicolás de los Garza, N.L., Diciembre del 2000

Dedicada a :

A mis padres, Pedro Alor Ramos y Norma Sandoval Morán por darme todo su apoyo, confianza y cariño incondicional y que han sido y seguirán siendo un ejemplo a seguir; a mis hermanas Norma Beatriz Alor Sandoval y Rocio Araceli Alor Sandoval por ser siempre como son, por mantenernos siempre unidos a pesar de las distancias. Por darme esa Seguridad de saber que cuento con toda mi familia en cualquier momento.

A mi novia Rebeca Fleming por compartir esos momentos con tanto cariño.

A mis amigos: M.C. Guillermo Álvarez Pérez, M.C. Jesús Cruz Álvarez, Ing. Oscar Vázquez Roquet, Lic. Azalea Martínez Libas y Carlos Aragón Navarro que en paz descanse; a todos ellos por su apoyo y amistad.

DIRECCIÓN GENERAL DE BIBLIOTECAS

Agradecimientos:

A mi asesor, el Dr. César Elizondo González , por toda su ayuda y colaboración para la conclusión de esta tesis, al igual que a mis coasesores el Dr. Efraim Alcorta García y el Dr. Juan Antonio Rojas Estrada.

A todos mis compañeros de maestría por su grata compañía y amistad, en especial a los Alfredos (tocayos) y a Claudia Alina madrigal.



UANL

UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE NUEVO LEÓN

®

DIRECCIÓN GENERAL DE BIBLIOTECAS

PROLOGO

El control automático es uno de los mayores movimientos en la tecnología, ha sido llamado la segunda revolución industrial y habrá cada vez más y más control automático en nuestras vidas. Por lo que ha sido últimamente una materia de gran importancia o especialidad. En la actualidad podemos controlar procesos con varias variables de entrada y salida, lo que corresponde al control moderno.

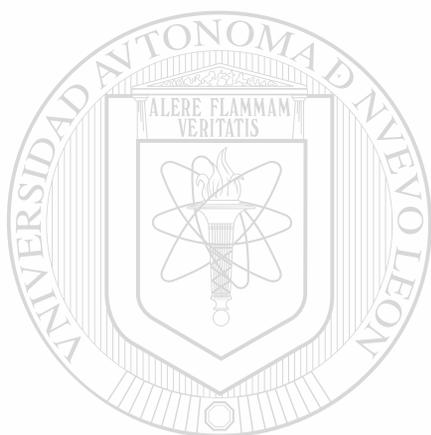
Uno de los principales elementos de un control automático es la retroalimentación, ya que sin ella no podríamos comparar el comportamiento de nuestra planta con el modelo establecido. La estabilidad, el funcionamiento y la robustez, son unos de los requisitos primarios para un sistema de control con retroalimentación.

El crecimiento de la automatización en nuestros días ha sido significativo, aunque existen métodos modernos (Teoría de control moderna) para el análisis y diseño de control automático, los métodos clásicos (Teoría de control clásica) siguen siendo de gran utilidad, de hecho, varios de los nuevos métodos se basan en criterios de teoría clásica que es la mayor parte de este trabajo.

El propósito de esta tesis es presentar de una manera analítica las diferentes técnicas que nos sirven para determinar la estabilidad tanto absoluta como relativa de sistemas lineales invariantes en el tiempo, aunque existen varios paquetes computacionales capaces de simplificar muchas de estas técnicas, que son de gran ayuda, ya que muchas de estas técnicas son métodos gráficos que pueden consumir mucho tiempo elaborarlos, por lo que me he enfocado también al uso de algunos paquetes computacionales para la realización de estos métodos.

Dentro de los métodos que se utilizarán para el análisis de estabilidad se encuentra el proceso de Nyquist en 1932, para determinar la estabilidad de lazo cerrado sobre la base de la respuesta a lazo abierto con excitación sinusoidal en régimen permanente, diagramas de Bode, carta de Nichols y Mikhilov todos estos dentro del dominio de la frecuencia, y en el dominio del espacio de los coeficientes tenemos el

criterio de Routh Hurwitz, Tabla equivalente de Routh y el método del lugar geométrico de las raíces.



UANL

UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE NUEVO LEÓN



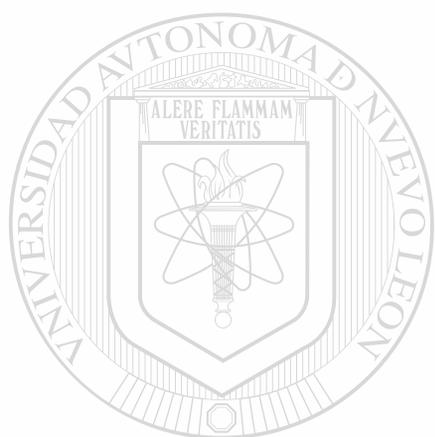
DIRECCIÓN GENERAL DE BIBLIOTECAS

INDICE

| | |
|---|-----------|
| SINTESIS | 1 |
| 1 INTRODUCCION | 4 |
| 1.1 Planteamiento del problema | 4 |
| 1.2 Objetivo de la tesis | 4 |
| 1.3 Justificación de la tesis | 5 |
| 1.4 Metodología | 5 |
| 1.5 Límites de estudio | 6 |
| 1.6 Revisión bibliográfica | 6 |
| 2 REPRESENTACION DE SISTEMAS LINEALES INVARIANTES EN EL TIEMPO | 7 |
| 2.1 Introducción | 7 |
| 2.2 Representación en entrada-salida | 8 |
| 2.2.1 Función de transferencia | 9 |
| 2.3 Representación en variables de estado | 10 |
| 2.3.1 Matriz función de transferencia | 13 |
| 2.3.2 Solución de las ecuaciones de estado | 15 |
| 2.3.3 Matriz de transición | 19 |
| 2.4 Estabilidad | 20 |
| 3 ANALISIS DE ESTABILIDAD EN EL DOMINIO DE LA FRECUENCIA | 24 |
| 3.1 Introducción | 24 |
| 3.2 Respuesta a la frecuencia | 26 |
| 3.3 Criterio de estabilidad de Nyquist | 28 |

| | | |
|----------|--|------------|
| 3.3.1 | Estabilidad relativa | 38 |
| 3.4 | Diagramas de Bode | 43 |
| 3.4.1 | Criterio de estabilidad | 53 |
| 3.5 | Carta de Nichols | 53 |
| 3.6 | Criterio de estabilidad de Mikhailov | 60 |
| | | |
| 4 | ANÁLISIS DE ESTABILIDAD EN EL ESPACIO DE LOS COEFICIENTES | 62 |
| 4.1 | Introducción | 62 |
| 4.2 | Criterio de estabilidad de Routh-Hurwitz | 63 |
| 4.2.1 | Criterio de Hurwitz | 63 |
| 4.2.2 | Criterio de Routh | 64 |
| 4.3 | Método del lugar geométrico de las raíces | 71 |
| 4.3.1 | Reglas para construir el lugar de las raíces | 74 |
| 4.4 | Tabla equivalente de Routh | 79 |
| | | |
| 5 | APLICACIONES | 81 |
| 5.1 | Introducción | 81 |
| 5.2 | desarrollo del modelo matemático | 83 |
| 5.2.1 | Linealización | 84 |
| 5.2.2 | Función de transferencia | 86 |
| 5.3 | determinación de los coeficientes de la función de transferencia | 89 |
| 5.3.1 | Determinación de C_v | 89 |
| 5.4 | Estabilidad | 93 |
| | | |
| 6 | CONCLUSIONES | 96 |
| | BIBLIOGRAFIA | 98 |
| | LISTADO DE TABLAS | 100 |
| | LISTADO DE FIGURAS | 101 |
| | GLOSARIO | 103 |

| | |
|----------------------|------------|
| APENDICE A | 105 |
| APENDICE B | 111 |
| AUTOBIOGRAFIA | 117 |



UANL

UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE NUEVO LEÓN



DIRECCIÓN GENERAL DE BIBLIOTECAS

SINTESIS

El contenido de esta tesis, esta principalmente enfocado al análisis de la estabilidad de sistemas lineales invariantes en el tiempo, es decir, con coeficientes constantes.

Sabemos que para poder analizar un sistema, necesitamos primeramente representar a este mismo bajo un modelado matemático, es decir encontrar la ecuación matemática que defina al sistema, (esta tesis no se enfoca al modelado específico de sistemas). Por lo regular son ecuaciones diferenciales lineales la representación matemática del sistema. Existen ecuaciones diferenciales lineales compuestas por una entrada y una salida; en el capítulo dos se muestra este tipo de representación, normalmente llamado función de transferencia, que pertenece al tipo convencional o clásico de la teoría de control; a su vez tratamos en este capítulo con la representación en variables de estado, ya que sistemas modernos han evolucionado con el paso del tiempo, existen en la actualidad sistemas modernos muy complejos, los cuales pueden estar comprendidos de múltiples entradas y múltiples salidas, con lo que el grado de complejidad se incrementa para representar dichos sistemas matemáticamente, aunque afortunadamente existe la teoría de control moderna o el método de espacio de estado que facilita el manejo de estos tipos de sistema, cabe mencionar que es indispensable el conocimiento de álgebra lineal para el manejo del espacio de estado, se representará la matriz función de transferencia, se dará la solución general de las ecuaciones de estado, resolviendo su parte homogénea y su parte no homogénea. Se obtendrá también la matriz de transición. Por último se darán algunas definiciones de estabilidad, donde nos basaremos principalmente en la localización de la parte real de las raíces del polinomio característico para definir estabilidad, por lo que, para que un sistema sea estable, las raíces del polinomio característico deben encontrarse en el semiplano izquierdo del plano s , es decir que tengan parte real negativa, o equivalentemente, para un sistema representado en el espacio de estado, que los valores propios de la matriz de estado

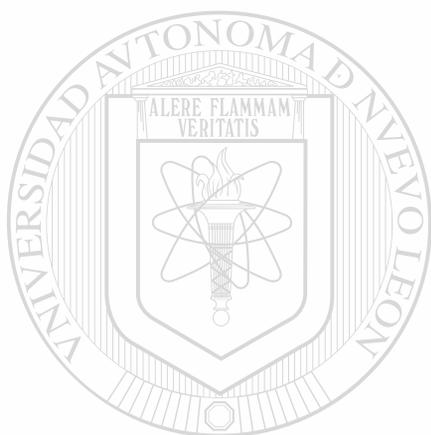
tengan parte real negativa. Con esto identificamos si un sistema es o no estable, (estabilidad absoluta) podemos hacer uso del criterio de Routh-Hurwitz o de la tabla equivalente de Routh implementado por el Dr. Cesar Elizondo González para este caso, estos criterios se verán en el capítulo cuatro, así como también el método del lugar geométrico de las raíces concebido por Evans en 1950 que consiste de graficar el lugar de las raíces de la ecuación característica del sistema de lazo cerrado como una función de un factor de ganancia proporcional en la función de transferencia de lazo abierto, estas gráficas dan una figura clara de aproximación de las propiedades de estabilidad del sistema como una función de la ganancia.

Ya que muchas de las veces, se requiere de mas información acerca del sistema, es decir, no solo el hecho de saber si un sistema es o no estable, sino también es necesario saber que tan estable lo es; en el capítulo tres se ven métodos gráficos con los cuales podemos obtener información de que tan estable es el sistema, es decir métodos que muestren la estabilidad relativa del sistema.

El análisis y diseño en el dominio de la frecuencia ofrece varias técnicas gráficas aplicables en sistemas de control lineales e invariantes en el tiempo casi de cualquier complejidad. Es importante la correlación que existe entre el desempeño del dominio del tiempo y el dominio de la frecuencia de un sistema lineal, de tal forma que las propiedades en el dominio del tiempo de un sistema se pueden predecir con base en las características en el dominio de la frecuencia. Desde un punto de vista histórico, el análisis y diseño en el dominio de la frecuencia de sistemas de control es un campo bien desarrollado. En el capítulo tres se ven algunos de los varios métodos que existen para analizar sistemas de control bajo el dominio de la frecuencia, como el criterio de Nyquist para el análisis de estabilidad, la gráfica de Nyquist de una función de transferencia, usualmente la función de transferencia de lazo abierto $G(s)H(s)$, es un mapeo de la trayectoria de Nyquist en el plano s sobre el plano $G(s)H(s)$ en coordenadas polares; por lo que el diagrama de Nyquist también se conoce como gráfica polar; las estabildades absoluta y relativa de los sistemas de control de lazo cerrado se pueden obtener a partir de las gráficas de Nyquist. Los diagramas de Bode, son gráficas de la amplitud (dB) y el ángulo de fase de una función de transferencia (por lo general la función de transferencia de lazo abierto $G(s)H(s)$), en funciones de la frecuencia ω . Se introducen los conceptos

claves para el análisis de estabilidad relativa como lo es el margen de ganancia y el margen de fase. La carta de Nichols y el criterio de estabilidad de Mikhilov son temas también de este capítulo.

En el capítulo cinco se verán algunas aplicaciones de estos métodos anteriormente vistos, con la finalidad de poder aplicarlos y deducir si los sistemas vistos son estables o no, y si lo son, ver que tan estables.



UANL

UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE NUEVO LEÓN



DIRECCIÓN GENERAL DE BIBLIOTECAS

CAPITULO 1

INTRODUCCION

1.1 Planteamiento del problema

El problema más importante en sistemas de control lineal es referido a la estabilidad. Partiendo de la definición de que un sistema de control es estable si, y solo si, todos los polos de lazo cerrado se encuentran ubicados en el semiplano izquierdo del plano s . Esta tesis aborda el problema de identificar si un sistema de control es estable o inestable, de acuerdo a la definición anterior, ya que un requisito primario en un sistema de control es que debe de ser estable, de lo contrario no sería de utilidad.

1.2 Objetivo de la tesis

El diseño de sistemas físicos puede ser analizado por métodos empíricos, pero en la actualidad los sistemas físicos son cada vez más complejos, por lo tanto, es necesario analizarlos por métodos analíticos. El estudio analítico de sistemas físicos consiste básicamente en cuatro partes: modelado del sistema, desarrollo de la ecuación matemática, análisis y diseño.

Este trabajo se basa principalmente en el método analítico el cual puede hacerse de manera cuantitativa y/o cualitativa; en el análisis cuantitativo el interés es conocer la respuesta exacta de los sistemas debido a la aplicación de ciertas señales de entrada. El análisis cualitativo se enfoca en las propiedades generales del sistema, tales como, controlabilidad, observabilidad y estabilidad; esta parte del análisis es muy importante ya que los diseños técnicos de sistemas frecuentemente se ven envueltos de estos estudios.

El objetivo principal de esta tesis es precisamente el análisis de la estabilidad de sistemas lineales invariantes en el tiempo de lazo cerrado por medio de algunos criterios o métodos existentes basados tanto en el dominio de la frecuencia como en el espacio de los coeficientes; a partir de las representaciones de los sistemas en entrada-salida y variables de estado; ya que este estudio es importante tanto para el análisis como para el diseño de cualquier sistema de control.

1.3 Justificación de la tesis

El concepto de estabilidad es muy general y es aplicable en cualquier ámbito; podemos referirnos al crecimiento de una planta, la fotosíntesis de la misma, o las transformaciones materiales que se efectúan constantemente en las células de cualquier organismo vivo. En cualquiera de estos procesos, existe en forma automática su estabilidad o equilibrio.

Durante años el hombre se ha visto en la necesidad de crear sistemas que cumplan ciertos tipos de procesos automáticamente con el mejor desempeño posible y eficiencia. En la actualidad existen sistemas muy complejos para los cuales es necesario hacer uso de los criterios de estabilidad establecidos, los cuales nos aportan información valiosa como: posible pérdida de estabilidad, procedimientos para estabilizar un sistema o para asignarle la dinámica que más convenga al proceso. Por lo tanto un primordial requisito de un sistema es que sea estable, si el sistema fuese inestable, es hablar de un proceso ineficiente, del cual no tenemos control del mismo, que hasta incluso puede llegar a su autodestrucción, por lo que son sistemas indeseables.

1.4 Metodología

La representación de sistemas lineales en entrada-salida y en variables de estado será nuestro punto de partida. Posteriormente se hará el análisis de la estabilidad bajo el dominio de la frecuencia utilizando métodos gráficos como el criterio de Nyquist, diagramas de Bode, carta de Nichols y el criterio de Mikhilov; y el análisis en el espacio de los coeficientes se utilizarán criterios como Routh-Hurwitz, la tabla equivalente de

Routh implementada por el Dr. Cesar Elizondo González en su tesis de estabilidad y controlabilidad robusta de sistemas lineales con incertidumbre multilineal que realizó para obtener su grado de doctor. También se verá el lugar geométrico de las raíces, realizado por Walter R. Evans en 1948 .

1.5 Límites de estudio

Las técnicas que se utilizan para el análisis de estabilidad en este trabajo son exclusivamente para sistemas lineales invariantes en el tiempo, no se consideran sistemas de tipo no lineal, en el cuál los métodos de análisis varían; aunque la relación entrada salida de muchos componentes son no lineales, normalmente esas relaciones se pueden linealizar en la vecindad de los puntos de operación, limitando el rango de las variables a valores pequeños. Tampoco se analizan sistemas lineales con coeficientes variables, es decir, variantes en el tiempo. Así como también cabe mencionar que solo se verán los casos en que la función de transferencia es de fase mínima, descartando las del tipo de fase no mínima.

1.6 Revisión bibliográfica

En vista de que el principal objetivo de esta tesis es el análisis de estabilidad, basándonos en la ubicación de las raíces del polinomio característico, hacemos uso de varios criterios de estabilidad como por ejemplo: el criterio de estabilidad de Nyquist, criterio de estabilidad de Routh-Hurwitz, Mikhilov, diagramas de Bode, la tabla equivalente de Routh, entre otros; para lo cual hago mención que las bibliografías aquí presentadas cumplen perfectamente con los criterios aquí descritos.

Este trabajo analiza varias bibliografías de control moderno y clásico de apoyo de autores muy experimentados en el área de control; en los cuales en caso de querer extender los diferentes métodos de análisis de estabilidad empleados, aunado con información adicional referente a esta área, el lector puede profundizar haciendo uso de ellas.

CAPITULO 2

REPRESENTACION DE SISTEMAS LINEALES INVARIANTES EN EL TIEMPO

2.1 Introducción

El primer paso en el estudio analítico de un sistema de control es el modelado matemático de los procesos controlados, es decir, encontrar la ecuación matemática que describa al sistema. En general, dado un proceso de control, primero se debe definir el conjunto de variables que describan las características dinámicas de dicho proceso. Se pueden encontrar diferentes ecuaciones matemáticas que describan el mismo sistema debido a los diferentes métodos analíticos usados o debido a los diferentes tipos de preguntas realizadas para describir el sistema. De una manera general podemos decir que los sistemas pueden ser *lineales* o *no lineales*, esta tesis solamente estará enfocada a los sistemas lineales. Dentro de los sistemas lineales encontramos sistemas cuyo modelo matemático es un conjunto de ecuaciones diferenciales lineales, como se muestra en la ecuación 2.1 la cual puede tener coeficientes constantes o coeficientes variables con el tiempo, esta última no se considerará en esta tesis. La ecuación 2.1 muestra dos variables en función del tiempo: en donde y es la variable de salida del sistema, u es la variable de entrada del mismo, m y n son enteros positivos, a y b son coeficientes constantes;. Esta ecuación esta compuesta por una entrada-una salida (SISO); sistemas de este tipo pueden ser analizados por el método convencional de control. En la actualidad existen sistemas modernos muy complejos, los cuales pueden estar basados en múltiples entradas y múltiples salidas (MIMO), con lo que el grado de dificultad de su expresión matemática aumenta también. El control moderno o el método en el espacio de estado facilita el análisis de estos tipos de sistemas.

$$a_n \frac{d^n y(t)}{dt^n} + a_{n-1} \frac{d^{n-1} y(t)}{dt^{n-1}} + \dots + a_1 \frac{dy(t)}{dt} + a_0 y(t) = b_m \frac{d^m u(t)}{dt^m} + b_{m-1} \frac{d^{m-1} u(t)}{dt^{m-1}} + \dots + b_1 \frac{du(t)}{dt} + b_0 u(t) \quad (2.1)$$

2.2 Representación en Entrada-Salida

Para sistemas lineales invariantes en el tiempo con una entrada-una salida la representación clásica es utilizando la *función de transferencia*, la cual resulta ser la expresión matemática que contiene la información básica sobre las características esenciales del sistema; con esto nos referimos a los valores de los parámetros que intervienen en el sistema, así como de su interconexión; ambas son responsables del comportamiento del sistema.

Si se conoce la función de transferencia de un sistema, se puede estudiar la salida o respuesta para diversas formas de entradas con el objetivo de lograr una comprensión de la naturaleza del sistema; por lo contrario, si se desconoce, se puede hallar experimentalmente suministrando entradas conocidas y observando la respuesta o salida del sistema.

La representación de un sistema en entrada-salida nos da una relación matemática entre la entrada y la salida del sistema. Con el objetivo de desarrollar esta descripción, el conocimiento de la estructura interna de un sistema puede ser considerado inválido; el único acceso al sistema es por medio de las terminales de entrada y las terminales de salida. Bajo esta consideración, se puede representar el sistema como una caja negra. Lo que podemos hacer a la caja negra es solo aplicar todo tipo de entradas y medir sus salidas correspondientes, y entonces tratar de extraer propiedades claves del sistema proveniente de los pares entrada-salida.

Para esto debemos asumir que el sistema se encuentre en reposo antes que la entrada sea aplicada y que la salida sea excitada solamente por esa entrada aplicada. Si el concepto de energía es aplicable al sistema, se dice que el sistema se encuentra en reposo en tiempo t , si ninguna energía es suministrada en el sistema en ese instante.

2.2.1 Función de transferencia

La relación de la señal de salida entre la señal de entrada, en transformada de Laplace, con las condiciones iniciales nulas es la definición [19] de la *función de transferencia*, ecuación (2.2).

$$G(s) = \frac{Y(s)}{U(s)} \quad (2.2)$$

Donde $Y(s)$ es la transformada de Laplace de $y(t)$ (salida) y $U(s)$ es la transformada de Laplace de $u(t)$ (entrada). Esto es, para obtener la función de transferencia del sistema lineal que está representado por la ecuación (2.1), simplemente se toma la transformada de Laplace en ambos lados de la ecuación y se suponen condiciones iniciales cero; obteniendo como resultado:

$$(a_n s^n + a_{n-1} s^{n-1} + \dots + a_1 s + a_0)Y(s) = (b_m s^m + b_{m-1} s^{m-1} + \dots + b_1 s + b_0)U(s) \quad (2.3)$$

de donde:

$$G(s) = \frac{b_m s^m + b_{m-1} s^{m-1} + \dots + b_1 s + b_0}{a_n s^n + a_{n-1} s^{n-1} + \dots + a_1 s + a_0} = \frac{\sum_{i=0}^m b_i s^i}{\sum_{i=0}^n a_i s^i} \quad (2.4)$$

Los términos en s del numerador significan derivaciones que se efectúan sobre la señal de entrada, en tanto que los términos en s del denominador significan integraciones. De la ecuación (2.4), se dice que la función de transferencia es *estrictamente propia* si $m < n$, es decir, que habrá un menor número de derivaciones que de integraciones sobre la señal de entrada para generar la señal de salida, como resultado suaviza las variaciones que presenta una determinada señal. Si $n = m$, la función de transferencia se conoce como *propia*. Se le llama *impropia* a la función de transferencia si $m > n$.

De la ecuación (2.4), se puede definir la ecuación característica de ese sistema lineal si se iguala a cero el polinomio denominador de la función de transferencia [12], tenemos entonces:

$$a_n s^n + a_{n-1} s^{n-1} + \dots + a_1 s + a_0 = 0 \quad (2.5)$$

2.3 Representación en Variables de estado

Una ecuación diferencial de n -ésimo orden (2.1) se puede descomponer en n ecuaciones diferenciales de primer orden (2.7).

Se propone una variable nueva para la ecuación 2.1:

$$\begin{aligned} x_1(t) &= y(t) \\ x_2(t) &= \frac{dy(t)}{dt} \\ x_3(t) &= \frac{d^2 y(t)}{dt^2} \\ &\vdots \end{aligned} \quad (2.6)$$

$$x_n(t) = \frac{d^{n-1} y(t)}{dt^{n-1}}$$

Después de derivar y de hacer sustituciones obtenemos:

$$\begin{aligned} \frac{dx_1(t)}{dt} &= x_2(t) \\ \frac{dx_2(t)}{dt} &= x_3(t) \\ \frac{dx_3(t)}{dt} &= x_4(t) \\ &\vdots \\ \frac{dx_n(t)}{dt} &= -a_0 x_1(t) - a_1 x_2(t) - \dots - a_{n-2} x_{n-1}(t) - a_{n-1} x_n(t) + f(t) \end{aligned} \quad (2.7)$$

La última ecuación de (2.7) se obtiene de despejar el término de la derivada de mayor orden en la ecuación 2.1, la función $f(t)$ representa el segundo miembro de la ecuación (2.1) o la variable de entrada del sistema. El conjunto de las ecuaciones diferenciales de primer orden de (2.7) se conoce como *ecuaciones de estado* y el conjunto de ecuaciones del primer miembro de 2.6 se conoce como *variables de estado* o también son llamadas *variables de fase* [3].

Las variables de estado de un sistema se definen como un conjunto mínimo de variables $x_1(t), x_2(t), \dots, x_n(t)$, de cuyo conocimiento en cualquier tiempo $t = t_0$, y del conocimiento de la información de la entrada de excitación que se aplica subsecuentemente ($t \geq t_0$), son suficientes para determinar el estado del sistema en cualquier tiempo $t \geq t_0$.

Un conjunto de variables de estado (x_i) no es única para determinado sistema, ésta depende de cómo se definan estas variables, se pueden tomar otro conjunto de funciones como variables de estado (x_i).

La salida se puede expresar como una combinación algebraica de las variables de estado y de la entrada.

La representación en variables de estado es expresar en forma matricial las ecuaciones de estado y la ecuación de salida; esto es:

$$\dot{x}(t) = Ax(t) + Bu(t) \quad (2.8)$$

$$y(t) = Cx(t) + Du(t) \quad (2.9)$$

Donde la ecuación (2.8) es la ecuación de estado del sistema lineal invariante en el tiempo y la ecuación (2.9) es la ecuación de salida para el mismo sistema; donde A se denomina matriz de estado de $(n \times n)$, B matriz de entrada de $(n \times m)$, C matriz de salida de $(p \times n)$, D matriz de transmisión directa de $(p \times m)$, $x(t)$ es el vector de estado de $(n \times 1)$, $u(t)$ es el vector de entradas de $(m \times 1)$ y $y(t)$ es el vector de salidas de $(p \times 1)$; m es el número de entradas y p el número de salidas. Los elementos de las cuatro matrices pueden ser elementos variantes en el tiempo o elementos invariantes en el tiempo (coeficientes constantes), este último es en el que se enfoca esta tesis.

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix} \quad (n * n) \quad (2.10)$$

$$B = \begin{bmatrix} b_{11} & b_{12} & \cdots & b_{1p} \\ b_{21} & b_{22} & \cdots & b_{2p} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ b_{n1} & b_{n2} & \cdots & b_{np} \end{bmatrix} \quad (n * p) \quad (2.11)$$

$$C = \begin{bmatrix} c_{11} & c_{12} & \cdots & c_{1n} \\ c_{21} & c_{22} & \cdots & c_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ c_{q1} & c_{q2} & \cdots & c_{qn} \end{bmatrix} \quad (q * n) \quad (2.12)$$

$$D = \begin{bmatrix} d_{11} & d_{12} & \cdots & d_{1p} \\ d_{21} & d_{22} & \cdots & d_{2p} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ d_{q1} & d_{q2} & \cdots & d_{qp} \end{bmatrix} \quad (q * p) \quad (2.13)$$

Las ecuaciones (2.8) y (2.9) se pueden representar en un diagrama de bloques, como el que se muestra en la figura 2.1. Las líneas gruesas indican que las señales son vectores, y el símbolo integrador realmente indica n integradores escalares.

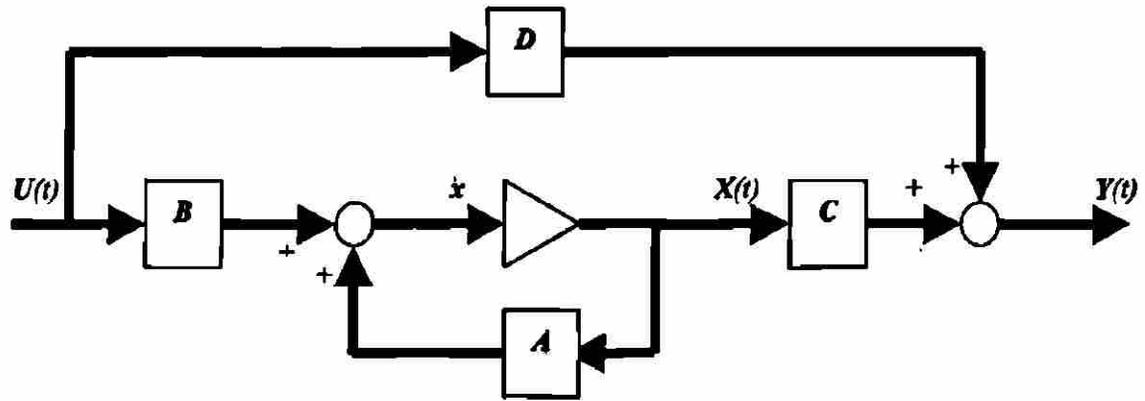


Figura 2.1

Es de utilidad saber como escribir las ecuaciones de estado directamente a partir de una ecuación diferencial de orden superior o de una función de transferencia, por lo tanto, la ecuación (2.8) se puede utilizar para representar las n ecuaciones de estado de la ecuación (2.7), y los elementos matriciales quedan representados:

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 1 \\ -a_0 & -a_1 & -a_2 & \dots & -a_{n-1} \end{bmatrix} \quad B = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \quad (2.14)$$

De donde las ecuaciones de (2.14) se le conocen como la *forma canónica en variables de fase* (FCVF), o la *forma canónica controlable* (FCC).

2.3.1 Matriz función de transferencia

Se han presentado los métodos para modelar un sistema lineal e invariante con el tiempo mediante funciones de transferencia y ecuaciones de estado.

La función de transferencia de un sistema lineal con una entrada y una salida (2.4) se define en términos de los coeficientes de la ecuación diferencial del sistema.

Para obtener la *matriz función de transferencia* se hace uso de la transformada de Laplace, ya que partimos de ecuaciones dinámicas lineales invariantes en el tiempo. Entonces, asumiendo que $x(0) = x_0$ y aplicando la transformada de Laplace a las ecuaciones de estado (2.8) y (2.9); obtenemos:

$$sX(s) - x_0 = AX(s) + BU(s) \quad (2.15)$$

$$Y(s) = CX(s) + DU(s) \quad (2.16)$$

Resolviendo para $X(s)$ se tiene:

$$X(s) = (sI - A)^{-1}x_0 + (sI - A)^{-1}BU(s) \quad (2.17)$$

Sustituyendo la ecuación (2.17) en la ecuación (2.16) obtenemos:

$$Y(s) = C(sI - A)^{-1}x_0 + C(sI - A)^{-1}BU(s) + DU(s) \quad (2.18)$$

Ya que la definición de la función de transferencia requiere que las condiciones iniciales sean puestas a cero $x(0) = 0$, esto es que el sistema este en reposo en $t = 0$. Entonces la ecuación (2.18) se reduce a:

$$Y(s) = [C(sI - A)^{-1}B + D] U(s) \quad (2.19)$$

$$G(s) = \frac{Y(s)}{U(s)} = C(sI - A)^{-1}B + D \quad (2.20)$$

Donde $G(s)$ es la *matriz función de transferencia*, se puede también escribir de la siguiente forma [4]:

$$G(s) = \frac{1}{\det(sI - A)} C[Adj(sI - A)]B + D \quad (2.21)$$

2.3.2 Solución de las ecuaciones de estado

Procederemos a resolver las ecuaciones (2.8) y (2.9); empezaremos resolviendo la ecuación homogénea de (2.8), la cual es obtenida al igualar a cero la entrada ($u(t) = 0$), esto es, $\dot{x} = Ax$. Donde x es un vector de n elementos y A es una matriz constante de $n \times n$ elementos, como ya habíamos mencionado anteriormente. Después encontraremos una solución particular de la ecuación no homogénea, y sumando esta a la vez con la solución homogénea encontramos la solución general.

- Ecuación Homogénea:

Consideremos el sistema homogéneo de orden n th:

$$\dot{x}(t) = Ax(t) \quad x(0) = x_0 \quad (2.22)$$

Podemos suponer que hemos encontrado n soluciones linealmente independientes, x_1, x_2, \dots, x_n . Las ecuaciones diferenciales correspondientes son:

$$\begin{aligned} \dot{x}_1 &= a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n \\ \dot{x}_2 &= a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n \\ &\dots\dots\dots \\ \dot{x}_n &= a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \dots + a_{nn}x_n \end{aligned} \quad (2.23)$$

UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE NUEVO LEÓN

DIRECCIÓN GENERAL DE BIBLIOTECAS

Integrando la ecuación (2.23), tenemos:

$$\begin{aligned} x_1(t) - x_1(0) &= \int_0^t (a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n) d\tau \\ x_2(t) - x_2(0) &= \int_0^t (a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n) d\tau \\ &\dots\dots\dots \\ &\dots\dots\dots \\ x_n(t) - x_n(0) &= \int_0^t (a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \dots + a_{nn}x_n) d\tau \end{aligned} \quad (2.24)$$

La matriz correspondiente es:

$$x(t) = x(0) + \int_0^t Ax(\tau) d\tau \quad (2.25)$$

Reemplazando t por τ :

$$x(\tau) = x(0) + \int_0^\tau Ax(\tau) d\tau \quad (2.26)$$

y sustituyendo (2.26) en (2.25), tenemos:

$$x(t) = x(0) + \int_0^t \left[x(0) + \int_0^\tau Ax(\tau) d\tau \right] d\tau \quad (2.27)$$

$$x(t) = x(0) + x(0) \int_0^t A d\tau + \int_0^t A \int_0^\tau Ax(\tau) d\tau d\tau \quad (2.28)$$

Continuando con este proceso:

$$x(t) = x(0) \left[I + \int_0^t A d\tau + \int_0^t A \int_0^\tau A d\tau d\tau + \int_0^t A \int_0^\tau A \int_0^\tau A d\tau d\tau d\tau + \dots \right] \quad (2.29)$$

El resultado de cada integración es:

$$\int_0^\tau A d\tau = A\tau \quad (2.30)$$

$$\int_0^t A \int_0^\tau A d\tau d\tau = \int_0^t A [A\tau] d\tau = \frac{A^2 t^2}{2!} \quad (2.31)$$

$$\int_0^t A \int_0^\tau A \int_0^\tau A d\tau d\tau d\tau = \int_0^t A \frac{A^2 t^2}{2!} d\tau = \frac{A^3 t^3}{3!} \quad (2.32)$$

Por esto la solución de un sistema de ecuaciones diferenciales representado por la ecuación homogénea (2.22) o (2.23) es:

$$x(t) = \left[I + At + \frac{A^2 t^2}{2!} + \frac{A^3 t^3}{3!} + \dots \right] x(0) \quad (2.33)$$

$$x(t) = e^{At} x(0) \quad (2.34)$$

$$x(t) = \phi(t)x(0) \quad (2.35)$$

Donde:

$$\phi(t) = I + At + \frac{A^2 t^2}{2!} + \frac{A^3 t^3}{3!} + \dots \quad (2.36)$$

$$\phi(t) = e^{At} \quad (2.37)$$

Se conoce a $\phi(t)$ como la Matriz de transición de estado [18]. La matriz de transición de estado opera en el estado inicial del sistema $x(0)$ para producir el estado del sistema $x(t)$ en cualquier tiempo t .

Podemos también resolver la ecuación de estado homogénea utilizando el método de la transformada de Laplace.

▪ **Ecuación no homogénea:**

La solución de la ecuación de estado no homogénea (2.38), la obtendremos por el método de la transformada de Laplace.

$$\dot{x} = Ax + Bu \quad (2.38)$$

Esto es, la transformada de Laplace de (2.38) es:

$$sX(s) - X(0) = AX(s) + BU(s) \quad (2.39)$$

o bien:

$$(sI - A)X(s) = X(0) + BU(s) \quad (2.40)$$

Multiplicando ambos miembros de esta ecuación por $(sI - A)^{-1}$ se obtiene:

$$X(s) = (sI - A)^{-1} X(0) + (sI - A)^{-1} BU(s) \quad (2.41)$$

Expresándolo en transformada de Laplace, tenemos:

$$X(s) = \mathfrak{L}\left[e^{At}\right] X(0) + \mathfrak{L}\left[e^{At}\right] BU(s) \quad (2.42)$$

La transformada inversa de Laplace de la ecuación (2.42) se puede obtener mediante la integral de convolución como sigue:

$$x(t) = e^{At} x(0) + \int_0^t e^{A(t-\tau)} Bu(\tau) d\tau \quad (2.43)$$

Esta ecuación (2.43) es útil solamente cuando el tiempo inicial se define en $t = 0$. En el estudio de sistemas de control, casi siempre se desea descomponer un proceso de transición de estado en una secuencia de transiciones, de tal forma que se pueda escoger un tiempo inicial más flexible. Suponga que el tiempo inicial está representado por t_0 , que el estado inicial correspondiente es $x(t_0)$ y suponga que la entrada $u(t)$ se aplica en $t \geq 0$.

Entonces la solución de la ecuación (2.43) se modifica a:

$$x(t) = e^{A(t-t_0)} x(t_0) + \int_{t_0}^t e^{A(t-\tau)} Bu(\tau) d\tau \quad (2.44)$$

Notamos que este procedimiento ha producido ambas soluciones en una sola ecuación: La solución homogénea o complementaria y la solución particular [10].

Donde el primer término del segundo miembro (lado derecho) de la ecuación (2.44) es la solución a la ecuación de estado homogénea y el segundo término del lado derecho de la misma ecuación, es decir el término con la integral es la solución particular para el caso no homogéneo.

2.3.3 Matriz de transición

Una vez que las ecuaciones de estado de un sistema lineal invariante con el tiempo se encuentran expresadas en la forma de la ecuación (2.8), se procede a resolver estas ecuaciones, dado el vector de estado inicial $x(t_0)$, y el vector de entrada $u(t)$, para $t \geq 0$.

La matriz de transición de estado relaciona el estado de un sistema en $t = t_0$ con su estado en algún tiempo subsecuente t , cuando la entrada es $u = 0$.

Por lo tanto la matriz de transición se define como una matriz que satisface la ecuación de estado lineal homogénea:

$$\dot{\tilde{x}} = Ax \quad (2.45)$$

Podemos escribir:

$$x(t) = \phi(t)x(0) \quad (2.46)$$

Donde $\phi(t)$ es la matriz de transición de estado, la cual es una matriz cuadrada de $n \times n$ y es la solución de:

$$\dot{\phi}(t) = A\phi(t) \quad (2.47)$$

Una forma de poder determinar $\phi(t)$ es utilizando la transformada de Laplace en la ecuación (2.45), obteniendo:

$$sX(s) - X(0) = AX(s) \quad (2.48)$$

$$X(s) = (sI - A)^{-1} X(0) \quad (2.49)$$

donde la matriz $(sI - A)$ es no singular; ahora tomando la transformada inversa de Laplace en la ecuación (2.49), obtenemos:

$$x(t) = \mathfrak{F}^{-1} \left[(sI - A)^{-1} \right] x(0) \quad t \geq 0 \quad (2.50)$$

donde:

$$e^{At} = \mathfrak{F}^{-1} \left[(sI - A)^{-1} \right] \quad (2.51)$$

Comparamos la ecuación (2.46) con la ecuación (2.50), la matriz de transición de estado se representa como:

$$\phi(t) = \mathfrak{F}^{-1} \left[(sI - A)^{-1} \right] \quad (2.52)$$

A continuación se muestran las propiedades de la matriz de transición [20]:

$$\blacksquare \phi(t, t) = \psi(t) \psi(t)^{-1} = I \quad (2.53)$$

$$\blacksquare \phi^{-1}(t) = e^{-At} = \phi(-t) \quad (2.54)$$

$$\blacksquare \phi(t_2 - t_0) = \phi(t_2 - t_1) \phi(t_1 - t_0) \quad (2.55)$$

$$\blacksquare \phi(t + \tau) = e^{A(t + \tau)} = e^{At} e^{A\tau} = \phi(t) \phi(\tau) \quad (2.56)$$

$$\blacksquare [\phi(t)]^n = \phi(nt) \quad (2.57)$$

2.4 Estabilidad

Sistema estable es aquel que, cuando es perturbado desde un estado de equilibrio tendera a regresar a ese estado de equilibrio. Por otro lado, un sistema inestable es aquel que, cuando es perturbado desde su equilibrio se desvía, alejándose cada vez mas (Sistemas Lineales) o posiblemente moviéndose hacia un estado de equilibrio diferente (Sistemas No-Lineales).

Estabilidad es la habilidad de la respuesta de un sistema de mantenerse acotada (permanezca dentro de límites) cuando es sometida a entradas acotadas. Se concluye que las raíces del denominador de la función de transferencia de un proceso determina la estabilidad de su respuesta a señales de entrada.

Podemos resumir lo anterior con la siguiente condición de estabilidad para sistemas lineales [21]:

Un sistema es estable si todas las raíces del denominador de su función de transferencia son cualquiera de los dos, números reales negativos o números complejos con parte real negativa.

Todos los sistemas dinámicos utilizables son necesariamente estables; ya sea que, son inherentemente estables o han sido hechos estables por la intención misma del diseño.

La estabilidad ocupa una posición clave en la teoría de control por la razón de que el límite superior del funcionamiento de un sistema de control retroalimentado es frecuentemente establecido por las consideraciones de estabilidad. Es posible checar si un sistema es estable o no por la examinación del comportamiento con respecto al tiempo, siguiendo una perturbación inicial. Para establecer si un sistema es estable o no, no necesitamos conocer la solución, solamente conociendo si después de la perturbación la solución decrece o aumenta.

Note que, para un sistema lineal [14], las respuestas a perturbaciones iniciales de diferentes magnitudes son idénticas excepto por un factor escalar. Esto es, sea x_0 la perturbación inicial y $x(t)$ la respuesta resultante; entonces la respuesta a una perturbación kx_0 será $kx(t)$. Por lo tanto si un sistema es estable en respuesta a una magnitud de perturbación, será estable en respuesta a todas las otras magnitudes.

La estabilidad de un sistema lineal se puede obtener tanto de su representación entrada-salida como en su representación en variables de estado.

Un sistema es estable [12] de entrada-acotada/salida-acotada (Bounded-Input/Bounded-Output, BIBO) o simplemente estable, si su salida $y(t)$ es acotada para una entrada $u(t)$ acotada.

De los estudios de las ecuaciones diferenciales lineales con coeficientes constantes de sistemas SISO, sabemos que la solución homogénea que corresponde a la respuesta transitoria del sistema está gobernada por las raíces de la ecuación característica.

En la representación entrada-salida, el denominador de la función de transferencia ecuación (2.4) se le denomina polinomio característico o ecuación característica, o el determinante de $(sI - A)$ de la matriz de transferencia se le conoce también como polinomio característico:

$$a_n s^n + a_{n-1} s^{n-1} + \dots + a_1 s + a_0 = 0 \quad (2.58)$$

Las raíces de este polinomio son equivalentes a los valores propios λ_i de la matriz A en la representación de variables de estado (2.8)

Como la respuesta impulso de un sistema continuo lineal invariable en el tiempo es una suma de funciones exponenciales en el tiempo, cuyos exponentes son las raíces de la ecuación característica del sistema. Una condición necesaria y suficiente [6] para que el sistema sea estable es que las partes reales de las raíces de la ecuación característica sean negativas o equivalentemente; los valores propios de la matriz A , tengan parte real negativa, esto es, que se encuentren en el semiplano izquierdo del plano s . Como se muestra en la Figura 2.2.

Existen muchas definiciones de estabilidad; nosotros nos enfocaremos a la localización de los polos de la ecuación característica.

Ahora bien, saber si un sistema es o no absolutamente estable es una información insuficiente para la mayor parte de los propósitos. Si un sistema es estable, usualmente queremos saber que tan estable es o que tan cerca está de ser inestable; para esto necesitamos determinar su *estabilidad relativa*. La *estabilidad absoluta* solo nos da la información de que si un sistema es estable o no lo es.

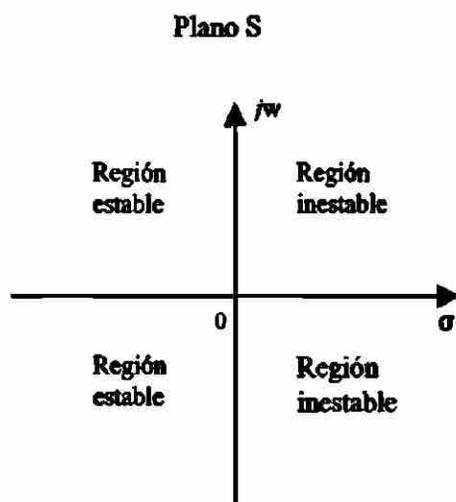
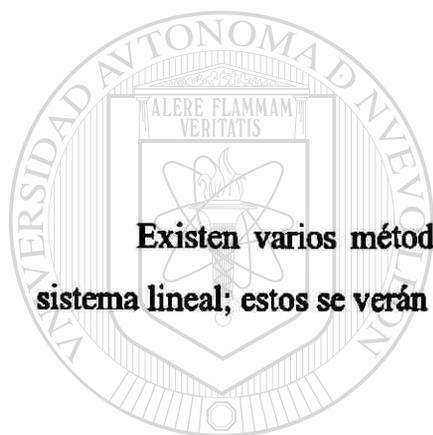


Figura 2.2

Existen varios métodos de análisis para conocer la *estabilidad relativa* de un sistema lineal; estos se verán en los capítulos posteriores.



UANL

UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE NUEVO LEÓN

DIRECCIÓN GENERAL DE BIBLIOTECAS

®

CAPITULO 3

ANALISIS DE ESTABILIDAD EN EL DOMINIO DE LA FRECUENCIA

3.1 INTRODUCCION

Se entiende por el término respuesta a la frecuencia, la respuesta en estado estacionario de un sistema a una entrada senoidal. En los métodos de respuesta a al frecuencia, se varia la frecuencia de una señal de entrada sobre un cierto rango y se estudia la respuesta resultante.

Frecuentemente se utilizan métodos de respuesta en frecuencia para diseñar sistemas de control industrial. En la practica el desempeño de la mayoría de sistemas de control se mide más real bajo sus características en el dominio del tiempo, juzgando su comportamiento en base en la respuesta del tiempo debido a varias señales de entrada de prueba. Debido a que la respuesta en el tiempo de un sistema de control es normalmente más difícil de determinar analíticamente; se hace entonces uso de los métodos gráficos que existen para analizar la respuesta en el dominio de la frecuencia, analizando el comportamiento de la salida del sistema a diferentes señales de entrada dentro de los rangos de interés (frecuencias). (El análisis en el dominio del tiempo no se verá en esta tesis).

Existe una correlación entre el desempeño en el dominio del tiempo y en el dominio de la frecuencia de un sistema lineal, debido a que las propiedades en el dominio del tiempo de un sistema se pueden predecir por medio de las características en el dominio de la frecuencia.

Es necesario expresar el comportamiento de un sistema en términos de su respuesta en frecuencia, ya que factores como el ruido se presentan en cualquier sistema, y este método permite evaluarlo. También puede utilizarse en situaciones donde algunos o todos los componentes de la función de transferencia de un sistema son desconocidos. La respuesta en frecuencia puede ser determinada experimentalmente y una expresión aproximada para la función de transferencia puede obtenerse a partir de las gráficas de los datos experimentales. El método de la respuesta en frecuencia es un método poderoso también para el análisis y diseño de sistemas robustos multivariantes (MIMO) con incertidumbre paramétrica de la planta.

Este método permite hacer una determinación aproximada de la respuesta del sistema a través de la interpretación gráfica en el dominio de la frecuencia.

Para visualizar esta ventaja, supongamos que se ha determinado la respuesta en frecuencia de un sistema cualquiera, la respuesta en el tiempo puede determinarse utilizando la correspondiente transformada inversa de Fourier. El comportamiento en el dominio de la frecuencia para una función de entrada dada $x(t)$ se determina por la transformada de Fourier:

$$X(j\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} x(t)e^{-j\omega t} dt \quad (3.1)$$

Para un sistema de control la respuesta en frecuencia de la variable controlada es:

$$Y(j\omega) = \frac{G(j\omega)}{1 + G(j\omega)H(j\omega)} X(j\omega) \quad (3.2)$$

Usando la transformada inversa de Fourier la variable controlada como función del tiempo es:

$$y(t) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} Y(j\omega)e^{j\omega t} d\omega \quad (3.3)$$

En muchas ocasiones esta ecuación (3.3) no puede ser evaluada por tablas de referencia de integrales definidas, pero puede evaluarse por integración numérica o gráfica; esto se hace necesario si $Y(j\omega)$ es válida solamente como una curva y no puede ser expresada en forma analítica, que resulta ser el mayor de los casos.

3.2 Respuesta a la frecuencia

Básicamente pertenecen a dos categorías las gráficas en el dominio de la frecuencia que son de gran utilidad para el análisis y diseño gráfico de sistemas de control con retroalimentación. La primera categoría, es la gráfica de la magnitud de la razón de la salida con la entrada contra la frecuencia, en coordenadas rectangulares. En coordenadas logarítmicas estas son conocidas como gráficas de Bode. Asociado con esta gráfica, esta una segunda gráfica correspondiente al ángulo de fase contra la frecuencia. En la segunda Categoría, la razón de la salida con la entrada debe graficarse en coordenadas polares con la frecuencia como parámetro. Las gráficas polares son generalmente usadas para respuesta de lazo abierto y son normalmente referidas como gráficas de Nyquist.

Estas gráficas pueden obtenerse con la ayuda de software, como por ejemplo:

Matlab, que es una herramienta de gran utilidad para el análisis y diseño de sistemas de control, al igual que el programa CC. Nos apoyaremos para la realización de las gráficas en estas herramientas; aunque cuando no se tiene disponibilidad a estas herramientas, las gráficas de Bode se obtienen fácilmente por un procedimiento gráfico, las otras gráficas pueden ser obtenidas a partir de las gráficas de Bode.

El punto de comienzo para el análisis en el dominio de la frecuencia de un sistema lineal es su función de transferencia. Para una señal de entrada senoidal, la entrada y la salida en estado estacionario son de la siguiente forma:

$$x(t) = X \sin \alpha t \quad (3.4)$$

$$y(t) = Y \sin (\alpha t + \alpha) \quad (3.5)$$

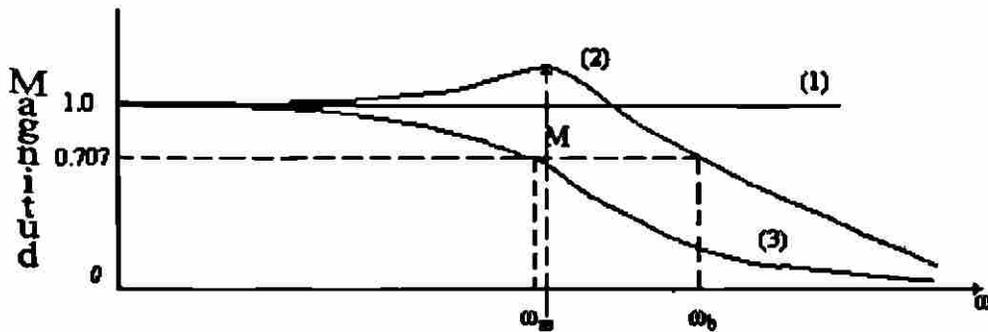
La respuesta a la frecuencia de lazo cerrado esta dado por:

$$\frac{Y(j\omega)}{X(j\omega)} = \frac{G(j\omega)}{1 + G(j\omega)H(j\omega)} = M(\omega) \angle \alpha(\omega) \quad (3.6)$$

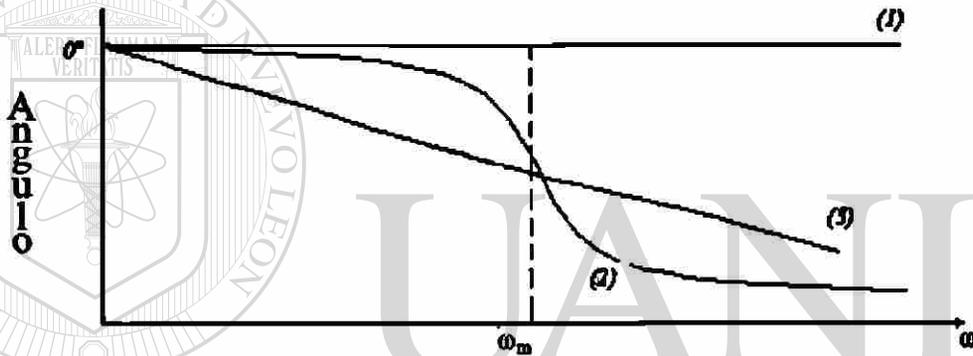
Para cada valor de frecuencia en la ecuación (3.6), se produce una cantidad fasorial, cuya magnitud es M , y ángulo de fase α es el ángulo entre $Y(j\omega)$ y $X(j\omega)$.

Un sistema ideal puede ser definido como aquel donde $\alpha = 0^\circ$ y $X(j\omega) = Y(j\omega)$ para $0 < \omega < \infty$. Sin embargo esto implica una transferencia de energía instantánea desde la entrada hacia la salida. Ya que en la práctica una transferencia de un sistema físico no puede llevarse a cabo sin la disipación de algo de energía y de elementos que almacenen algo de energía. La figura 3.1 muestra las características de respuesta a la frecuencia de la función de transferencia de la ecuación (3.6) en coordenadas rectangulares: un sistema ideal (curva 1) y la respuesta en la frecuencia de sistemas de control prácticos (curva 2 y 3).

El ancho de banda de la respuesta a la frecuencia esta definida como el rango de frecuencias desde 0 hasta la frecuencia ω_b , donde $M = 0.707$ del valor en $\omega = 0$. La frecuencia ω_m es la frecuencia en la cual se encuentra la amplitud máxima M_m de la curva 2. En cualquier sistema la señal de entrada puede contener señales de ruido falsas además de la señal de entrada auténtica, o pueden ser fuentes de ruido dentro del sistema de lazo cerrado. Este ruido esta generalmente en una banda de frecuencias arriba de la banda de frecuencia dominante de la señal de entrada auténtica. Por esto, para reproducir la señal auténtica y atenuar el ruido, los sistemas de retroalimentación son diseñados para tener un ancho de banda definido. En ciertos casos la frecuencia del ruido puede existir en la misma banda de frecuencia que el de la señal auténtica. Cuando esto ocurre, el problema de estimar la señal deseada es más complicado.



(a)



(b)

UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE NUEVO LEÓN
 DIRECCIÓN GENERAL DE BIBLIOTECAS

Figura 3.1

3.3 Criterio de estabilidad de Nyquist

El criterio de estabilidad de Nyquist nos permite investigar la estabilidad absoluta y la estabilidad relativa de sistemas lineales de lazo cerrado a partir del conocimiento de sus características de respuesta a la frecuencia de lazo abierto.

La gráfica de Nyquist de una función de transferencia senoidal $G(j\omega)$ es una gráfica de la magnitud de $G(j\omega)$ contra el ángulo de fase de $G(j\omega)$ en coordenadas polares conforme ω varía desde cero hasta infinito. Por lo tanto la gráfica polar es el

lugar del vector $|G(j\omega)| \angle G(j\omega)$ al variar ω desde cero hasta infinito. En los diagramas polares un ángulo de fase positivo o negativo es medido en sentido antihorario o sentido horario desde el eje real positivo. Las gráficas de Nyquist son también llamadas gráficas polares. La figura 3.2 muestra un ejemplo de este tipo de gráficas. Cada punto de $G(j\omega)$ en la gráfica polar representa el punto terminal de un vector en un valor particular de ω . Las proyecciones de $G(j\omega)$ en los ejes real e imaginario son sus componentes real e imaginario.

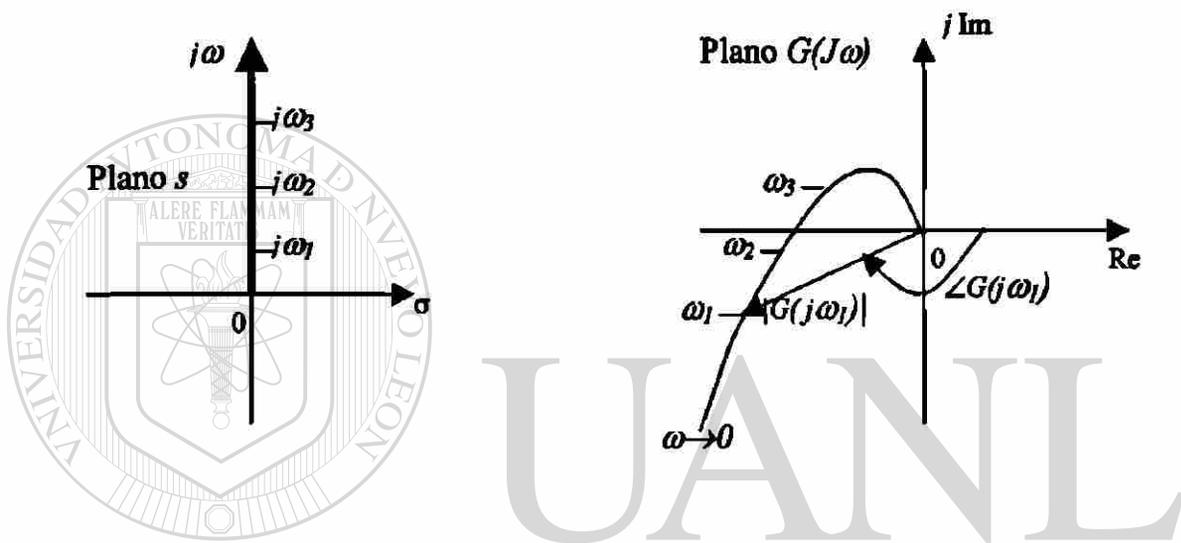


Figura 3.2

UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE NUEVO LEÓN

®

DIRECCIÓN GENERAL DE BIBLIOTECAS

Algunas de las ventajas de utilizar las gráficas de Nyquist, es que describen las características de respuesta en frecuencia de un sistema en todo el rango de frecuencia en una sola gráfica, además de proporcionar información sobre la estabilidad relativa de un sistema estable y el grado de inestabilidad de un sistema inestable, y como mejorar la estabilidad del sistema en caso de ser necesario. Una desventaja es que la gráfica no indica claramente las contribuciones de cada factor individual de la función de transferencia de lazo abierto.

La estabilidad del sistema está en función de los polos de $Y(s) / X(s)$, es decir, para que un sistema sea estable, las raíces de la función característica (3.7) no deben

localizarse en el semiplano derecho positivo del plano s , como ya se había mencionado anteriormente.

$$B(s) = 1 + G(s)H(s) = 0 \quad (3.7)$$

Si $G = N_1/D_1$ y $H = N_2/D_2$, podemos escribir la ecuación (3.7) como:

$$B(s) = 1 + \frac{N_1 N_2}{D_1 D_2} = \frac{D_1 D_2 + N_1 N_2}{D_1 D_2} \quad (3.8)$$

Notamos que los polos de la función de transferencia de lazo abierto ($G(s)H(s)$) son los mismos que los polos de $B(s)$. Para la función de transferencia de lazo cerrado del sistema, la ecuación:

$$\frac{Y(s)}{X(s)} = \frac{G(s)}{1+G(s)H(s)} = \frac{N_1 D_2}{D_1 D_2 + N_1 N_2} \quad (3.9)$$

notamos que el denominador de la ecuación (3.9) es el mismo que el numerador de la ecuación (3.8), entonces, para la condición de estabilidad, ninguno de los ceros de $B(s)$ que son las raíces de la ecuación característica o los polos de la función de transferencia de lazo cerrado deben localizarse en el semiplano derecho positivo del plano s .

El criterio de Nyquist se originó en una aplicación en la ingeniería del bien conocido *principio del argumento* [12] de la teoría de la variable compleja, esto es, sea $B(s)$ una fracción racional univaluada, podemos representar la función característica (3.7) en forma racionalizada y factorizada ecuación (3.10), la cual tiene un número finito de polos en el plano s . Univaluado significa que para cada punto de s , existe un punto, y solo uno, correspondiente, incluyendo el infinito, en el plano complejo $B(s)$

$$B(s) = \frac{(s - z_1)(s - z_2)\dots\dots(s - z_n)}{(s - p_1)(s - p_2)\dots\dots(s - p_n)} \quad (3.10)$$

Donde z_1, z_2, \dots, z_n son los ceros y p_1, p_2, \dots, p_n son los polos. Algunos de los polos y ceros de la forma generalizada de la función $B(s)$ son dibujados arbitrariamente en el plano s de la figura 3.3. También se dibuja arbitrariamente el contorno cerrado Q' que encierra al cero z_1 . Para el punto O' que se encuentra sobre el contorno de Q' cuyas coordenadas son $s = \sigma + j\omega$, están dibujados segmentos de líneas directas que están dadas por $s - z_1, s - z_2, s - p_1, s - p_2$, etc, no es necesario indicar todos los segmentos directos de polos y ceros. Si el punto O' es rotado una vez en el sentido horario alrededor del contorno cerrado Q' , la línea de longitud $(s - z_1)$ rota sobre el contorno una cantidad completa en sentido horario de un ángulo de 360° . Todos los otros segmentos rotan una cantidad de un ángulo de 0° . Por lo tanto, la rotación en sentido horario de 360° para la longitud de $(s - z_1)$ debe realizarse simultáneamente por la función $B(s)$ de la ecuación (3.10) para el encierro de z_1 por la trayectoria Q' . Si consideramos un contorno mas largo Q'' que encierre los ceros z_1, z_2, z_3 , y el polo p_4 mientras el punto O'' es rotado en sentido horario una vez alrededor del contorno cerrado Q'' , cada uno de los segmentos directos de línea de polos y ceros encerrados, rotan a través del contorno en sentido horario un ángulo de 360° . Ya que la rotación angular de un polo esta experimentado por la función característica $B(s)$ en su denominador, la rotación angular completa realizada por la ecuación (3.10) debe ser igual a la rotación angular completa debido al polo p_4 menos la rotación angular completa debido a los ceros z_1, z_2 y z_3 . En otras palabras, la rotación angular completa de $B(s)$ es $360^\circ - (3)(360^\circ) = -720^\circ$. Por lo tanto, para este caso, el número completo de rotaciones (N) experimentado por $B(s)$ para el movimiento en sentido horario de O'' realizado una vez sobre el contorno cerrado Q'' es igual a -2 ; esto es:

$$N = (\text{número de polos encerrados}) - (\text{número de ceros encerrados}) = 1 - 3 = -2$$

Donde el signo negativo indica rotación en sentido horario. Si el contorno Q'' incluyera solamente el polo p_4 , $B(s)$ experimenta entonces una rotación en sentido antihorario (signo positivo) mientras el punto O'' se mueve en sentido horario alrededor del contorno. Para cualquier trayectoria cerrada que se pueda escoger, todos los polos y

ceros que se encuentren fuera de ella contribuyen con una rotación angular de 0° para $B(s)$ mientras un punto se mueve una vez alrededor de esta trayectoria.

El principio del argumento puede mencionarse como sigue:

Sea $B(s)$ una función univaluada que tiene un número finito de polos en el plano s . Suponga que una trayectoria arbitraria cerrada Q' o Q'' se escoge en el plano s , de tal forma que la trayectoria no atraviese ninguno de los polos o ceros de $B(s)$; el lugar geométrico correspondiente a Q' o Q'' mapeado en el plano $B(s)$ (Q_B' o Q_B'') encerrará al origen tantas veces como la diferencia entre el número de ceros y polos de $B(s)$ que están rodeados por el lugar geométrico Q' o Q'' en el plano s .

Esto es :

$$N = P - Z \quad (3.11)$$

Donde N es el número de encierros del origen hechos por el lugar geométrico Q_B en el plano $B(s)$, Z es el número de ceros de $B(s)$ encerrados en el plano s por el lugar geométrico Q y P es el número de polos de $B(s)$ encerrados en el plano s por el lugar geométrico Q .

Hace años cuando Nyquist se enfrentó al problema de resolver la estabilidad, que involucra determinar si la función $B(s)$ tiene ceros en el semiplano derecho del plano s , descubrió aparentemente que el principio del argumento se podía aplicar para resolver el problema de estabilidad si consideramos para esto un contorno cerrado muy particular, es decir, hasta ahora cuando nos referimos a un contorno cerrado en el plano complejo, pensamos en una figura de cualquier forma y situada en cualquier lugar del plano s .

Para establecer el criterio de estabilidad con el método de Nyquist definiremos un contorno específico. Esto es consideremos un contorno cerrado Q tal que todo el semiplano positivo del plano s es encerrado, este contorno, es también conocido como el contorno de Bromwich [9, pg.168]. Se trata de una semicircunferencia con radio infinito, con centro en el origen y recorrida en el sentido horario (negativo), esta trayectoria es definida como la trayectoria de Nyquist; por lo que esta trayectoria encerrará todos los polos y ceros de $B(s)$ que tengan parte real positiva, ver la figura

3.4. La teoría de variable compleja utilizada en esta derivación rigurosa requiere que el contorno Q no pase por ninguno de los polos o ceros de $B(s)$.

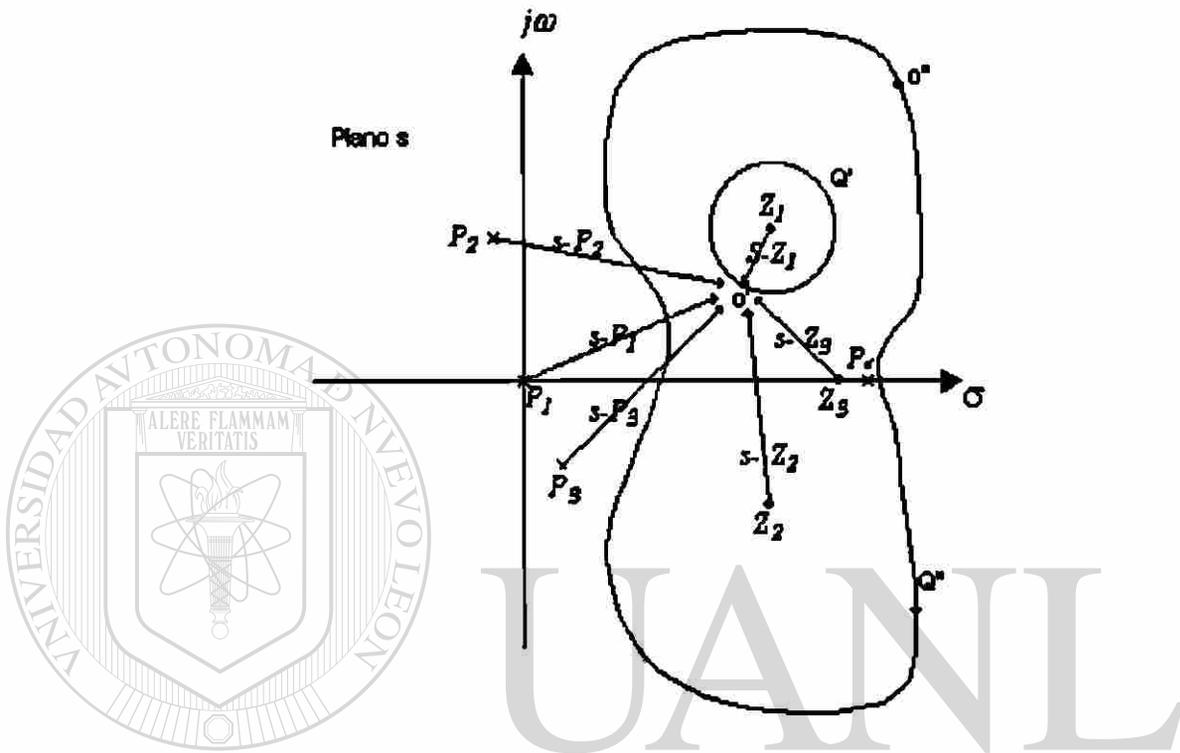


Figura 3.3

DIRECCIÓN GENERAL DE BIBLIOTECAS

El criterio de Nyquist es una aplicación directa del principio del argumento cuando el lugar geométrico del plano s es la trayectoria de Nyquist de la figura 3.4. Una vez que la trayectoria de Nyquist se especifica, la estabilidad del sistema en lazo cerrado se puede determinar al proyectar la función $B(s)$ cuando s toma valores a lo largo de la trayectoria de Nyquist, tendremos entonces en el plano de $B(s)$ una figura de alguna cierta forma que efectuará un cierto número de circunvalaciones del origen dado por la fórmula de la ecuación (3.11), se concluye entonces que para que un sistema sea estable, el número de rotaciones del contorno de $B(s)$ alrededor del origen debe ser en sentido antihorario (positivo) e igual al número de polos P que se encuentran en el semiplano derecho positivo del plano s , en otras palabras si $B(s)$ experimenta una

rotación del contorno en sentido horario (negativo), esto indica que $Z > P$, donde $P \geq 0$, y por esto, el sistema de lazo cerrado es inestable. Si no hay rotaciones del contorno de $B(s)$ alrededor del origen, esto indica que $Z = P$ y el sistema puede ser o no estable, en medida si $P = 0$ o $P > 0$.

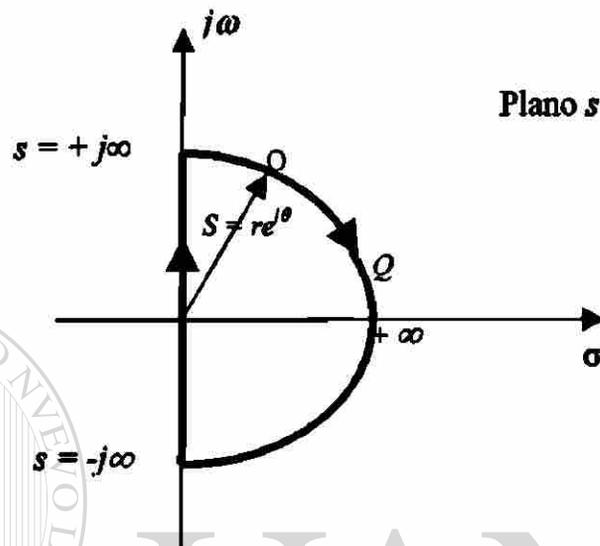


Figura 3.4

Sin embargo simplificamos los cálculos, si en lugar de graficar $B(s) = 1 + G(s)H(s)$, graficamos solo $G(s)H(s)$. La figura 3.5 muestra esta situación; para obtener la gráfica de $1 + G(s)H(s)$ basta con trasladar el origen del sistema de coordenadas de la gráfica de $G(s)H(s)$ (inciso (b)) al punto $(-1, j0)$.

Por lo tanto, la estabilidad de un sistema de lazo cerrado se puede obtener analizando los rodeos del punto $(-1, j0)$ por la gráfica de $G(j\omega)H(j\omega)$; esto es, rodear al origen por la gráfica de $1 + G(j\omega)H(j\omega)$ es equivalente a hacerlo con el punto $(-1, j0)$ por la gráfica de $G(j\omega)H(j\omega)$. Si partimos de la ecuación $N = P - Z$, donde:

N = Número de rodeos alrededor del punto $(-1, j0)$ hechos por $G(s)H(s)$.

Z = Número de ceros de $1 + G(s)H(s)$ que están dentro de la trayectoria de Nyquist.

P = Número de polos de $G(s)H(s)$ que están dentro de la trayectoria de Nyquist, observe que el número de polos de $1 + G(s)H(s)$ son los mismos que $G(s)H(s)$.

Si P no es cero, para que un sistema de control sea estable, se debe tener $Z = 0$, o $N = P$, lo que significa que hay que tener P rodeos antihorarios alrededor del punto $(-1, j0)$. Si $G(s)H(s)$ no tiene polos en el semiplano derecho del plano s , entonces $Z = N$.

Por lo tanto para que haya estabilidad, no debe de haber rodeos alrededor del punto $(-1, j0)$ por parte de la gráfica $G(j\omega)H(j\omega)$. En la figura 3.6 se muestra como la región encerrada por la gráfica de Nyquist, (región sombreada), no encierra al punto $(-1, j0)$; para que haya estabilidad, dicho punto debe quedar fuera de esta región.

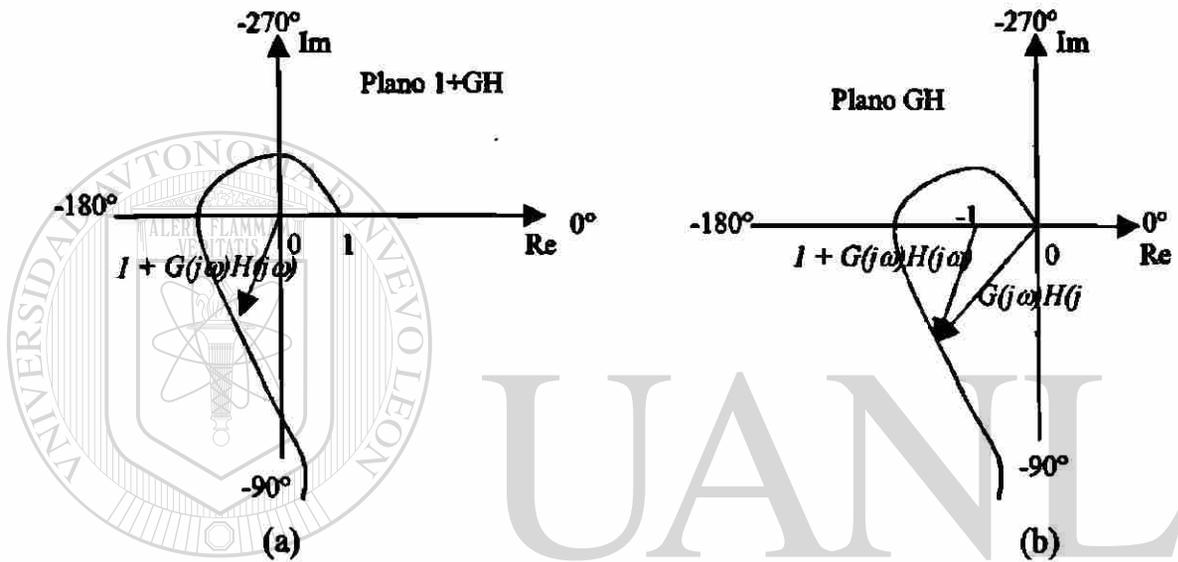


Figura 3.5

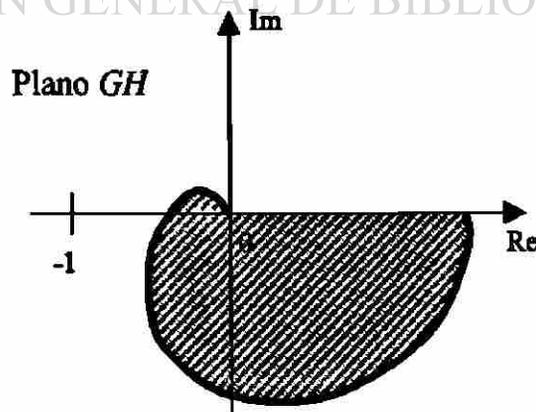


Figura 3.6

Otro de los requisitos del criterio de Nyquist es que $\lim_{s \rightarrow \infty} G(s)H(s) \rightarrow 0$ o a una constante. Por lo que $\lim_{s \rightarrow \infty} B(s) = \lim_{s \rightarrow \infty} [1 + G(s)H(s)] \rightarrow 1$ o 1 más una constante; dependiendo de que si el sistema es propio o estrictamente propio, respectivamente.

En el caso en el que $G(s)H(s)$ tenga polos o cero en el origen, o en el eje $j\omega$ fuera del origen, la trayectoria de Nyquist no debe pasar por estos polos o ceros, por lo tanto, se hace una modificación a la trayectoria de Nyquist. Para esto, se hace un semicírculo de radio infinitesimal ϵ en la trayectoria alrededor de la vecindad del origen. Se desplaza un punto s a lo largo del eje imaginario negativo, desde $-j\infty$ hasta $j0^-$, después el punto se mueve de $j0^-$ a $j0^+$ a través de un semicírculo de radio ϵ ($\epsilon \ll 1$), posteriormente, a lo largo del eje positivo imaginario, desde $j0^+$ hasta $j\infty$ después continua con su trayectoria normal, de un semicírculo de radio infinito, retornando al punto de comienzo. La gráfica se dibuja para los dos valores de frecuencia (positivos y negativos). Aunque, la gráfica polar para las frecuencias negativas, es el conjugado de la gráfica polar para las frecuencias positivas, ya que es simétrica con respecto al eje real.

Consideremos el siguiente ejemplo para visualizar mejor esto. La función de transferencia de lazo abierto con valor positivo de T es:

$$G(s)H(s) = \frac{K}{s(Ts + 1)} \quad (3.12)$$

El punto O se mueve a través del eje imaginario negativo desde $s = -j\infty$ hasta un punto donde $s = -j\epsilon = 0^- \angle -\pi/2$ es muy pequeño. Después el punto se mueve a través de una trayectoria semicircular de radio ϵ , que se puede escribir: $s = \epsilon e^{j\theta}$ con un radio muy pequeño, hasta que alcanza el eje imaginario positivo en $s = +j\epsilon = 0^+ \angle \pi/2$. A partir de aquí el punto O procede a seguir su trayectoria por el eje imaginario positivo $s = +j\infty$. Por lo tanto, dejando que el radio $\epsilon \rightarrow 0$, para el semicírculo alrededor del origen, asegura la inclusión de todos los polos y ceros en el semiplano derecho positivo del plano s . La figura 3.7 muestra la trayectoria de este punto O en Q y la gráfica completa

para $G(s)H(s)$ cuando el punto O se mueve a través del contorno modificado Q en el plano s desde el punto 1 hasta el punto 7.

Para la porción semicircular de la trayectoria Q representado por $s = \varepsilon e^{j\theta}$, donde $\varepsilon \rightarrow 0$ y $-\pi/2 \leq \theta \leq \pi/2$, la ecuación (3.12) es:

$$G(s)H(s) = \frac{K_1}{s} = \frac{K_1}{\varepsilon e^{j\theta}} = \frac{K_1}{\varepsilon} e^{-j\theta} = \frac{K_1}{\varepsilon} e^{j\psi} \quad (3.13)$$

Donde $K_1/\varepsilon \rightarrow \infty$ cuando $\varepsilon \rightarrow 0$, y $\psi = -\theta$ va desde $\pi/2$ hasta $-\pi/2$ cuando el segmento directo s va en sentido antihorario desde $\varepsilon \angle -\pi/2$ hasta $\varepsilon \angle +\pi/2$.

La gráfica de $B(s)$ en la figura 3.7b, no encierra al punto $-1, j0$, por lo tanto, $N = 0$, de la ecuación (3.12), no hay polos dentro de la trayectoria Q ; esto es, $P = 0$. Por lo que si aplicamos la ecuación (3.11), $Z = 0$ y el sistema de lazo cerrado es estable.

Se escoge arbitrariamente el contorno del semicírculo de radio infinitesimal ε en el semiplano derecho del plano s para evadir el polo en el origen, en este caso, este polo no está incluido en la trayectoria de Nyquist Q , y la estabilidad requiere cero circunvalaciones del punto $-1, j0$. Este es el tratamiento normal. Sin embargo, podemos también localizar este semicírculo de radio infinitesimal en el semiplano izquierdo del plano s , y poder incluir este polo en el origen en la trayectoria de Nyquist Q . Entonces para estabilidad requerimos de una circunvalación en sentido antihorario del punto $-1, j0$. En la figura 3.7, de haber escogido el encerramiento del polo en el origen, es decir, que el semicírculo de radio ε se localizara en el semiplano izquierdo del plano s , entonces habría una circunvalación en el punto $-1, j0$ de la figura 3.7b, para fines de estabilidad.

Funciones de Transferencia que contengan el término s^m en el denominador, tienen la forma general de la ecuación (3.14), mientras $\varepsilon \rightarrow 0$.

El grado del término s , proporciona el tipo del sistema a analizar, esto es, la cantidad de polos en el origen. La representación de estabilidad de Nyquist de un sistema tipo m , incluye m semicírculos en sentido horario de radio infinitos alrededor del origen en su trayectoria. Es decir, que hay $180m$ grados en el arco de conexión en el infinito del plano $G(s)H(s)$.

$$G(s)H(s) = \frac{K_m}{s^m} = \frac{K_m}{(\varepsilon^m)e^{jm\theta}} = \frac{K_m}{\varepsilon^m} e^{-jm\theta} = \frac{K_m}{\varepsilon^m} e^{jm\psi} \quad (3.14)$$

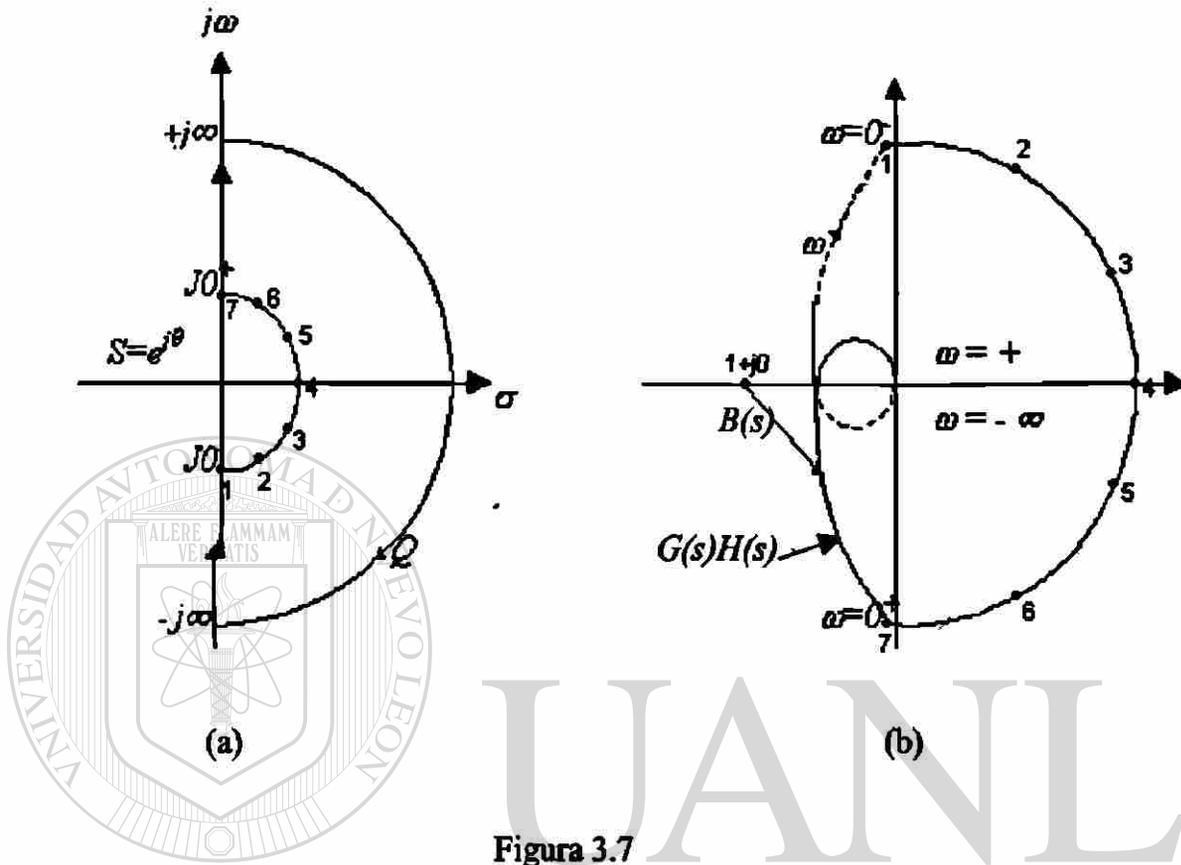


Figura 3.7

UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE NUEVO LEÓN

3.3.1 Estabilidad relativa

En general se está interesado no solo en la estabilidad absoluta de un sistema, sino también en que tan estable es, esto se refiere a la estabilidad relativa. El diagrama de Nyquist da información de que tan estable es un sistema. Consideraremos en este análisis que los sistemas son de fase mínima, es decir que la función de transferencia de lazo abierto no tiene polos ni ceros en el semiplano derecho del plano s ; de lo contrario, la función de transferencia de lazo abierto sería de fase no mínima.

Para un sistema en lazo cerrado con función de transferencia de fase mínima, el sistema es estable en lazo cerrado si la gráfica de $G(s)H(s)$ que corresponde a la trayectoria de Nyquist no encierra al punto crítico $(-1, j0)$ en el plano $G(s)H(s)$, de lo

contrario, es decir, si el punto $(-1, j0)$ está encerrado por la gráfica de $G(s)H(s)$ que corresponde a la trayectoria de Nyquist, entonces el sistema es inestable.

El margen por el cual ese encerramiento del punto $(-1, j0)$ es evadido, proporciona medidas de estabilidad relativa. Si la gráfica de Nyquist evita minuciosamente el encierro del punto $(-1, j0)$, el sistema de lazo cerrado tiene polos casi en el semiplano derecho, y por lo tanto tiene uno o más polos cerca del eje imaginario del plano complejo. Polos cerca del eje imaginario causan que la respuesta del sistema para alcanzar el estado estacionario sea lenta después de que los disturbios de entrada son aplicados debido a los correspondientes términos transitorios ligeramente amortiguados, por lo que esta condición es generalmente inaceptable. Dos medidas precisas de evadir la proximidad del punto $(-1, j0)$ han sido definidas para relacionar las características en el dominio de la frecuencia (Gráficas de Nyquist, Bode,) y el dominio del tiempo (respuesta transitoria, amortiguamiento), estas son, margen de fase y margen de ganancia.

Las características de estabilidad están especificadas en términos de las siguientes cantidades:

Cruce de fase. Este es el punto en la gráfica de la función de transferencia, en el cual el ángulo de fase es de -180° . La frecuencia a la que el cruce de fase ocurre se le denomina, frecuencia del cruce de fase o frecuencia de margen de ganancia ω_c .

Margen de ganancia. Es el factor a por el cual la ganancia de lazo abierto debe cambiarse para producir inestabilidad, si todos los otros parámetros permanecen constantes. Expresado en términos de la función de transferencia en la frecuencia ω_c , es

$$|G(\omega_c)H(\omega_c)| a = 1 \quad (3.15)$$

En la gráfica polar de $G(\omega_c)H(\omega_c)$ el valor en ω_c es

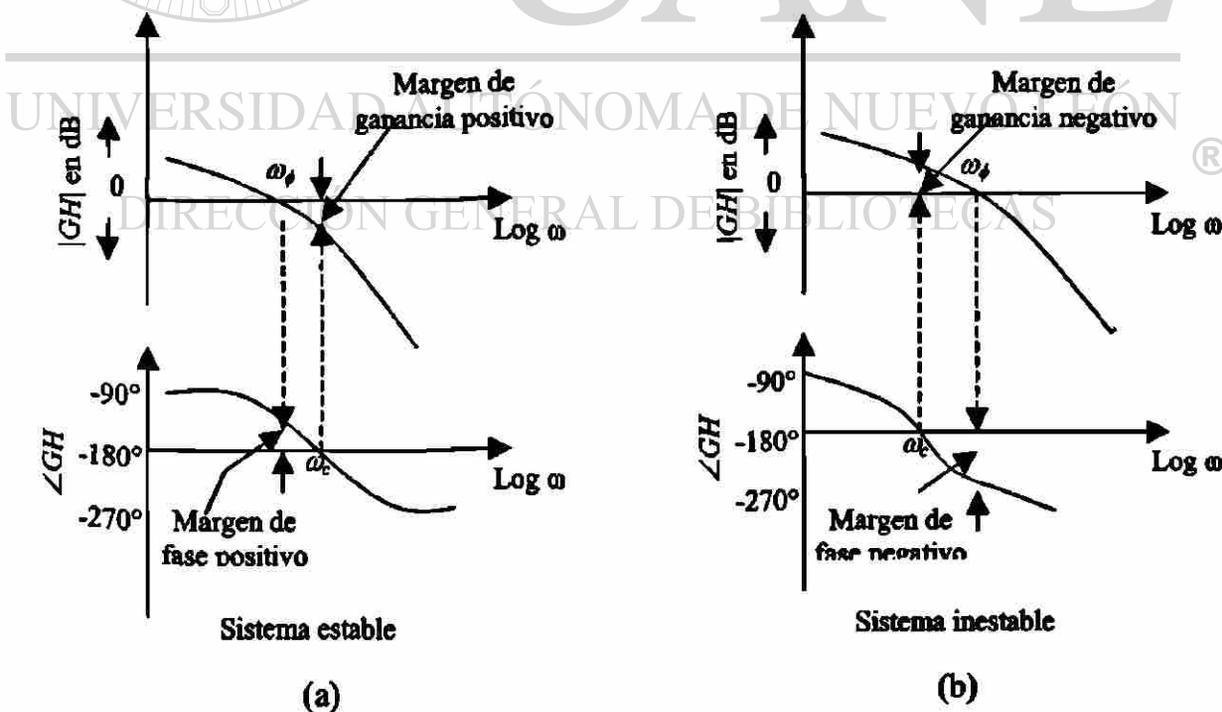
$$|G(\omega_c)H(\omega_c)| = 1 / a \quad (3.16)$$

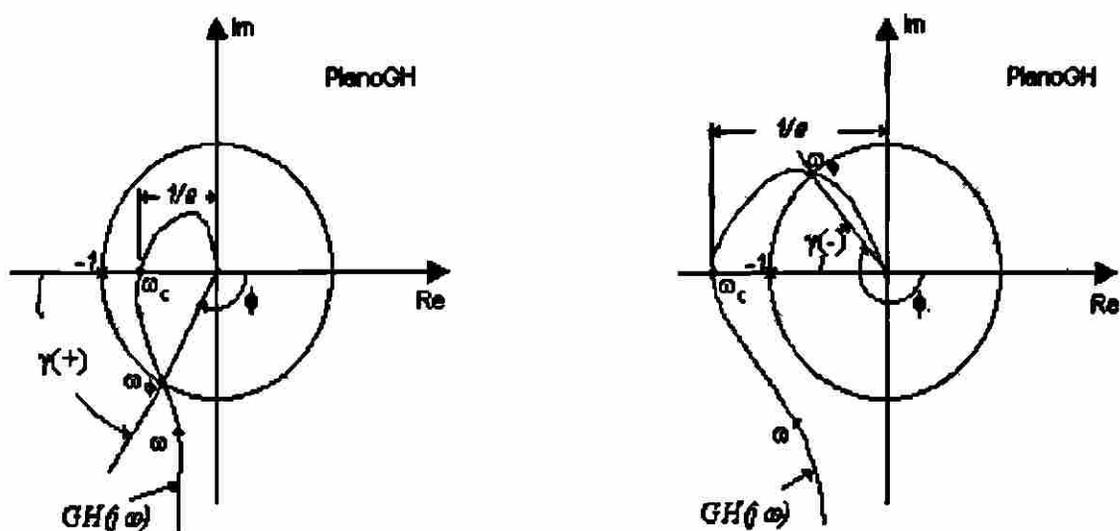
En decibeles tenemos

$$\text{Margen de ganancia} = -20 \log_{10} |G(j\omega_c)H(j\omega_c)| \quad (3.17)$$

Cruce de Ganancia. Este es el punto en la gráfica de la función de transferencia en el cual la magnitud de $G(j\omega)H(j\omega)$ es la unidad ($20 \log_{10} |G(j\omega)H(j\omega)| = 0$ dB); esto es, la frecuencia donde la gráfica de Nyquist intercepta al círculo unitario más cerca del punto -1 . La frecuencia en el cruce de ganancia se le denomina frecuencia del cruce de ganancia o frecuencia de margen de fase ω_g [5, pg.283].

Margen de fase. Se define como el ángulo en grados que la gráfica $G(j\omega)H(j\omega)$ se debe rotar alrededor del origen, para que el cruce de ganancia pase por el punto $(-1, j0)$. Esto es 180° más el ángulo considerado trigonométricamente negativo de la función de transferencia en el punto del cruce de ganancia, y se expresa como $\gamma = 180^\circ + \phi$, donde $\angle G(j\omega_c)H(j\omega_c) = \phi$ es negativo. La figura 3.8, muestra márgenes de fase y ganancia de sistemas estables e inestables. (a), (b) Diagramas de Bode; (c),(d) Diagramas polares; (e), (f) Diagramas del logaritmo de la magnitud en función de la fase.



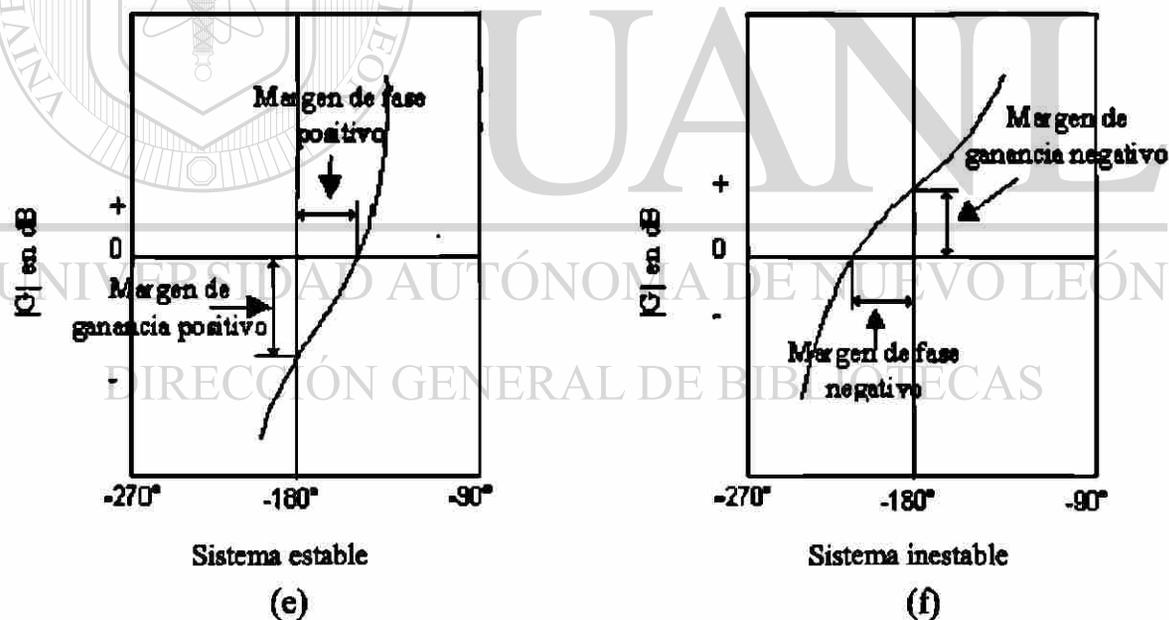


Sistema estable

(c)

Sistema inestable

(d)



Sistema estable

(e)

Sistema inestable

(f)

Figura 3.8

Para un sistema de fase mínima, tanto el margen de fase como el margen de ganancia deben de ser positivos para que el sistema sea estable; de lo contrario se dice que el sistema es inestable, es decir, si los márgenes de fase y ganancia son negativos.

En diseños clásicos de sistemas de retroalimentación, la robustez¹ esta frecuentemente especificada al establecer valores mínimos de margen de fase y margen de ganancia. Requerimientos prácticos son $|G(\omega_c)H(\omega_c)| > 2$ para el margen de ganancia y $30^\circ < \gamma < 60^\circ$ para el margen de fase. Aunque ambos márgenes solos no nos pueden asegurar una estabilidad duradera o una robustez adecuada en todos los casos, debido a que situaciones inusuales en las cuales pueden aumentar de valor los márgenes, o en el caso de pequeñas perturbaciones que puedan desestabilizar el sistema.

Por esta razón Landau, Rolland, Cyrot, y Vota (1993) introdujeron dos márgenes más[13].

Margen de módulo. El margen de módulo s_m , es el radio del círculo más pequeño con centro de -1 que es tangente a la gráfica de Nyquist. Este margen expresa muy directamente que tan lejos esta la gráfica de Nyquist del punto -1 . Figura 3.9.

Margen de retraso. El margen de retraso τ_m es el retraso extra más pequeño que puede ser introducido al lazo con el que desestabilise al sistema. El margen de retraso esta vinculado con el margen de fase γ , por la relación:

$$\tau_m = \frac{\gamma}{\omega_c} \quad 3.18$$

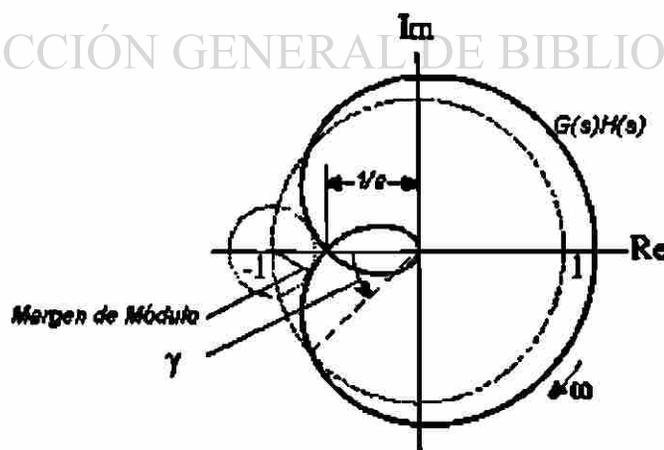


Figura 3.9

¹ Estabilidad robusta es la propiedad de los sistemas de lazo cerrado de permanecer estables bajo cambios de la planta y del compensador.

Una especificación práctica para el margen de módulo es $s_m > 0.5$. El margen de retraso debe ser al menos del orden de $1/2B$, donde B es el ancho de banda (en términos de frecuencia angular) del sistema de lazo cerrado.

Existen sistemas *condicionalmente estables*, esto es que el sistema puede volverse inestable con un decremento o incremento de la ganancia. Esta situación no es deseable en la práctica. Un sistema así se hace inestable cuando se aplican señales de entrada grandes, pues éstas pueden producir saturación en alguno de los componentes, lo que a su vez reduce la ganancia de lazo abierto del sistema. En muchos casos es más conveniente encontrar el rango de los valores de la ganancia sobre los cuales el sistema será estable por el diagrama de Nyquist que por el método de Routh-Hurwitz.

3.4 Diagramas de Bode

Las gráficas de Bode son representaciones gráficas comunes de funciones de magnitud y ángulo de fase con la frecuencia como parámetro. Una grafica de Bode consiste de dos gráficas: la primera es el logaritmo de la magnitud contra el logaritmo de la frecuencia y la otra es el ángulo de fase contra el logaritmo de la frecuencia. Frecuentemente representado el logaritmo de la magnitud en decibeles como: $20\log |G(j\omega)|$ teniendo 10 como la base del logaritmo.

Una de las ventajas de utilizar diagramas logarítmicos es que las operaciones matemáticas de multiplicación y división son transformadas a suma y resta respectivamente y que el trabajo de obtener la función de transferencia es más gráfico que analítico.

El procedimiento laborioso para graficar la magnitud y fase de $G(j\omega)H(j\omega)$ por la sustitución de varios valores de $j\omega$ ya no es necesaria cuando se dibujan las gráficas de Bode, porque podemos usar varios procedimientos o pasos cortos.

Estos procedimientos están basados en simplificar las aproximaciones de la curva las cuales nos permiten representar la curva exacta, una gráfica suave con líneas asintóticas. La diferencia entre la característica de la amplitud actual y la aproximación asintótica son solo unos pocos decibeles. Demostraremos la aplicación de esta técnica

de aproximación a siete comunes funciones de transferencia representativas: una constante K , factor de integración, factor de diferenciación, un término de primer orden de retardo de fase, un término de primer orden de adelanto de fase, un término cuadrático de atraso de fase.

- *Gráficas de K .* El valor de la magnitud en dB de una constante K o $1/K$, donde K es una constante real $K > 1$, está dado por:

$$(K)_{dB} = 20 \log_{10} K \quad (3.18)$$

$$(1/K)_{dB} = -20 \log_{10} K \quad (3.19)$$

Su dibujo es por lo tanto una recta horizontal. El ángulo de fase correspondiente a una constante es 0° o $\pm 180^\circ$ depende en que si la constante es positiva o negativa, respectivamente. En cualquier caso, se trata también de una recta horizontal que se confunde con el eje de 0° para el caso en que $K > 0$ o que se encuentra en $+180^\circ$ o -180° para el caso en que $K < 0$. La figura 3.10 muestra estas gráficas de Bode de magnitud y fase de una constante.

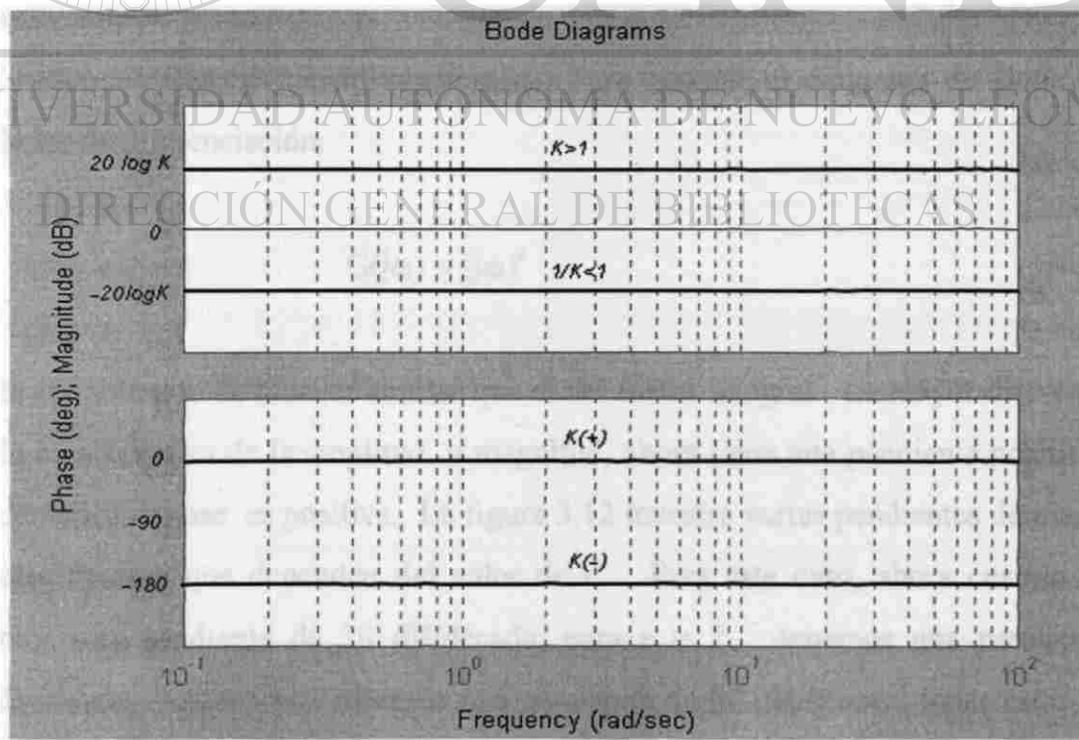


Figura 3.10

La constante K es una ganancia del sistema; esto es, cualquier señal en el lazo es multiplicada por K cuando tal señal pasa por el bloque que contiene a K .

- *Gráfica de factores de integración.* Para obtener el diagrama de Bode de un factor de integración:

$$G(j\omega) = 1/(j\omega)^r \quad (3.20)$$

En donde r es un entero positivo, tomamos el logaritmo de la ecuación (3.20), obteniendo:

$$20 \log \frac{1}{(j\omega)^r} = -20 \log 1 - 20 \log(\omega)^r = -20 \log(\omega)^r = -20r \log \omega \quad (3.21)$$

La figura 3.11 muestra varios diagramas de Bode de magnitud y de fase dependientes de r , vemos que para $r = 1$ tenemos una pendiente de -20 dB/década, para $r = 2$ tenemos una pendiente de -40 dB/década y para $r = 3$ tenemos una pendiente de -60 dB/década; todas estas rectas cruzan el eje de 0 dB en $\omega = 1$ rad/seg. Con respecto a la fase tenemos rectas localizadas en -90° , -180° y -270° ; para $r = 1$, $r = 2$ y $r = 3$, respectivamente.

- *Gráfica de factores de diferenciación.* Para obtener el diagrama de Bode de un factor de diferenciación:

$$G(j\omega) = (j\omega)^r \quad (3.22)$$

Puede ser obtenido de manera similar que el del factor integral. La mayor diferencia es que la característica de la amplitud o magnitud, ahora tiene una pendiente positiva y la característica de fase es positiva. La figura 3.12 muestra varias pendientes de magnitud y rectas de fase que dependen del valor de r . Para este caso, ahora cuando $r = 1$ tenemos una pendiente de 20 dB/década, para $r = 2$ tenemos una pendiente de 40 dB/década y para $r = 3$ tenemos una pendiente de 60 dB/década; todas estas rectas cruzan también el eje de 0 dB en $\omega = 1$ rad/seg. Con respecto a la fase tenemos rectas localizadas en 90° , 180° y 270° ; para $r = 1$, $r = 2$ y $r = 3$, respectivamente.

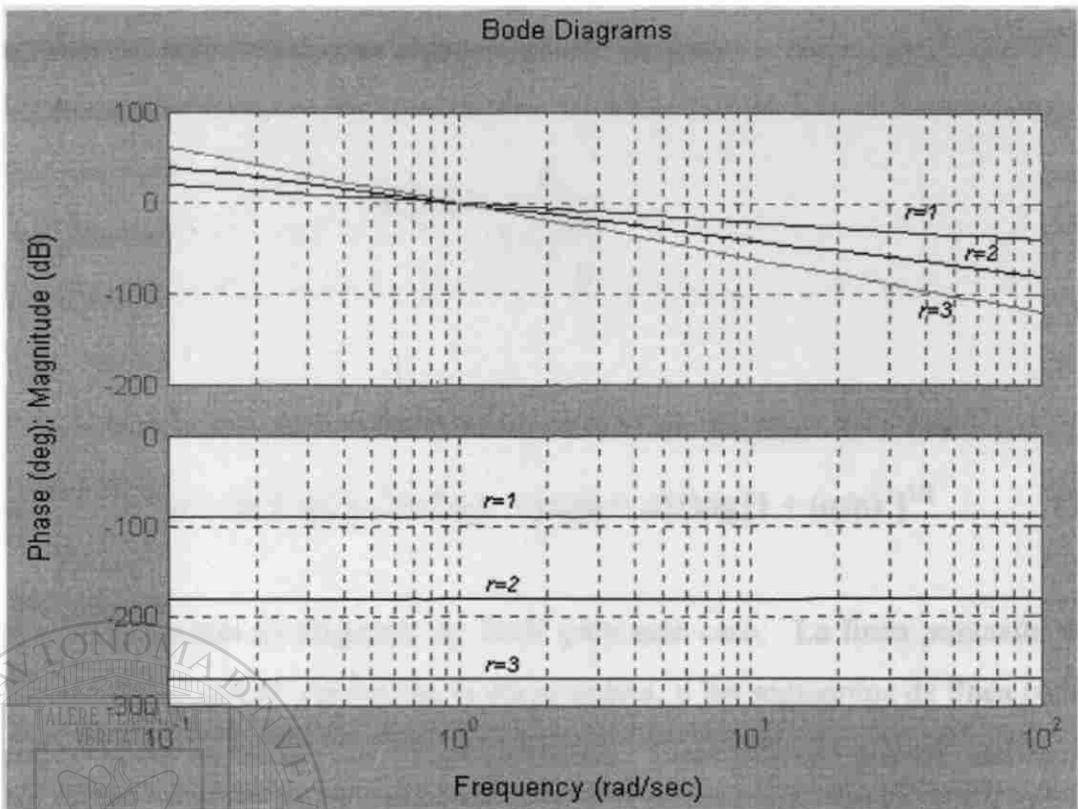


Figura 3.11

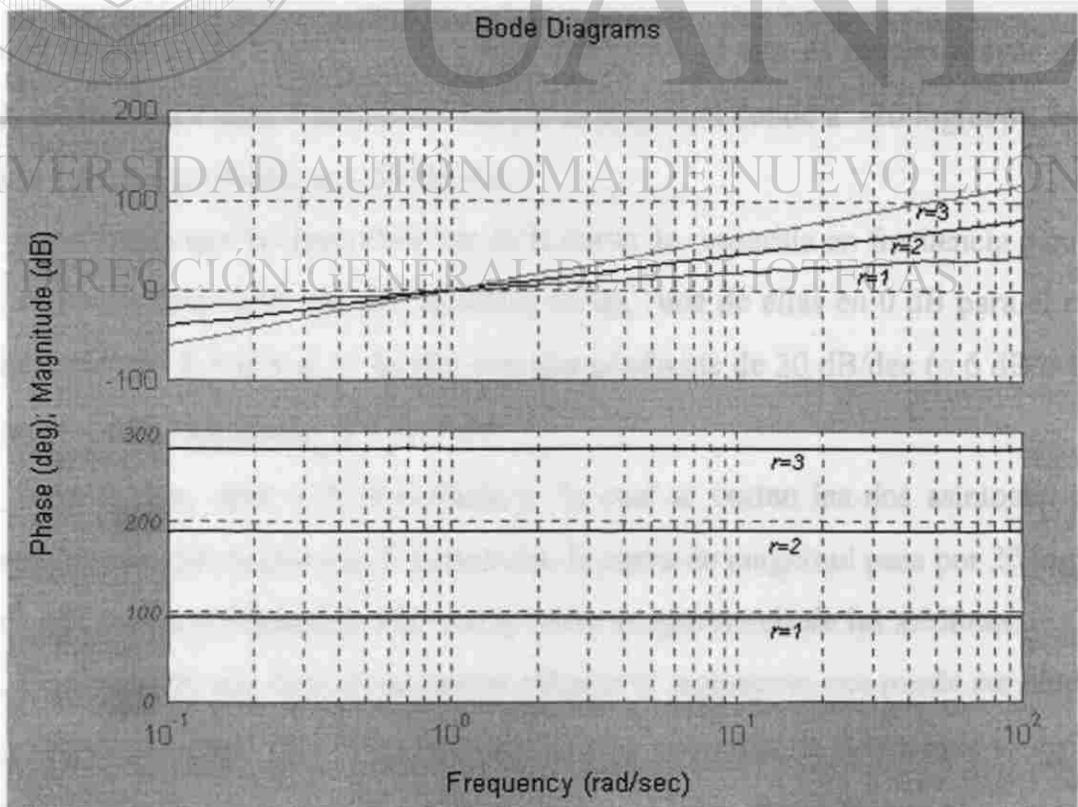


Figura 3.12

- *Gráfica de un término de primer orden de retardo de fase.* El logaritmo de la magnitud del factor de primer orden de retardo de fase :

$$G(j\omega) = \frac{1}{1 + j\frac{\omega}{p}} \quad (3.23)$$

Es:

$$20 \log|1/(1 + j\omega/p)| = 20 \log(1) - 20 \log|1 + j\omega/p| = -20 \log [1 + (\omega/p)^2]^{1/2} \quad (3.24)$$

La figura 3.13 muestra el diagrama de Bode para este caso. La línea punteada de la característica de magnitud representa la curva exacta, y los segmentos de línea continua representan las líneas asintóticas de aproximación. Estas difieren por un máximo de 3 dB en $\omega/p = 1$.

Las aproximaciones asintóticas se pueden dibujar fácilmente; por ejemplo, cuando ω/p es mucho menor que la unidad, es decir, para bajas frecuencias ($\omega \ll p$), esa magnitud tiende a $-20 \log(1)^{1/2} = 0$. Por otra parte, si ω/p es mucho mayor que la unidad, es decir para altas frecuencias ($\omega \gg p$); la magnitud tiende a $-20 \log(\omega/p)$, esto es una recta con una pendiente de -20 dB/dec.

Esto indica que la representación de la curva de respuesta en frecuencia para este factor, se puede aproximar por dos asíntotas rectas, una de ellas en 0 dB para el rango de frecuencias de $0 < \omega < p$ y la otra con una pendiente de 20 dB/dec (o 6 dB/octava) en el rango de frecuencias de $p < \omega < \infty$.

Para $\omega = p$, que es la frecuencia a la cual se cortan las dos asíntotas se le denomina *frecuencia de cruce o de transición*, la curva de magnitud pasa por $20 \log(1 + 1)^{1/2} = 3$ dB; ésa es la frecuencia a la cual la curva se aparta más de las asíntotas.

Con respecto a la fase, es necesario calcular el argumento que puede ser obtenido por la expresión: $-\tan^{-1} \omega/p$. Para frecuencias muy pequeñas, la fase tiende a $-\tan^{-1} 0 = 0^\circ$, para frecuencias altas, la fase tiende a $-\tan^{-1} \infty = -90^\circ$. En tanto que para $\omega = p$ la fase vale $-\tan^{-1} 1 = -45^\circ$.

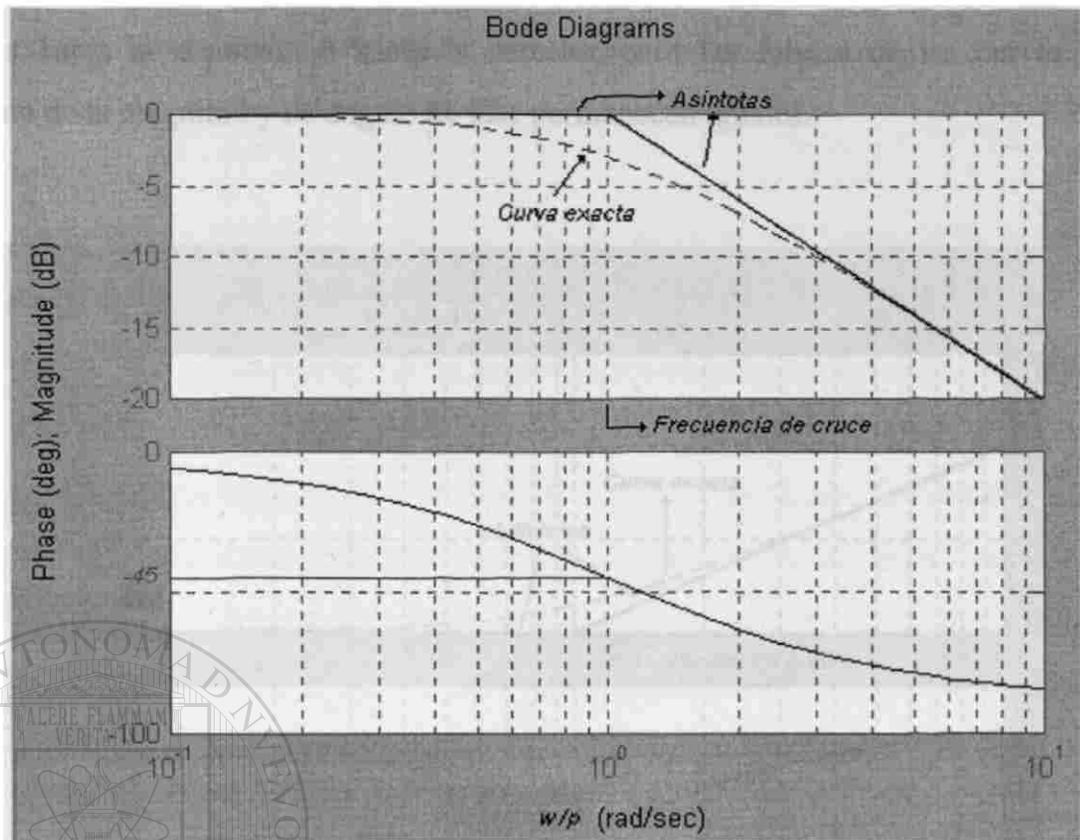


Figura 3.13

- *Gráfica de un término de primer orden de adelanto de fase.* El diagrama de Bode para un término de primer orden de adelanto de fase:

DIRECCIÓN GENERAL DE BIBLIOTECAS

$$G(j\omega) = 1 + j\omega/z$$

(3.25)

puede ser obtenido de manera muy similar que para el término de atraso. Las mayores diferencias son que la característica de magnitud tiene pendiente positiva y la característica de fase tiene valor positivo (Adelanto de fase). La figura 3.14 muestra el diagrama de Bode para este término o factor. La frecuencia de transición es la misma que para el caso anterior. La pendiente de la asíntota de alta frecuencia es de 20 dB/dec, y el ángulo de fase varía de 0 a 90° al aumentar la frecuencia ω de cero a infinito.

Nótese que si la constante de tiempo varia ($\tau = 1/z$, $\tau = 1/p$), la frecuencia de cruce se desplaza hacia la izquierda o hacia la derecha, pero las formas de las curvas del logaritmo de la magnitud y de ángulo de fase permanecen iguales.

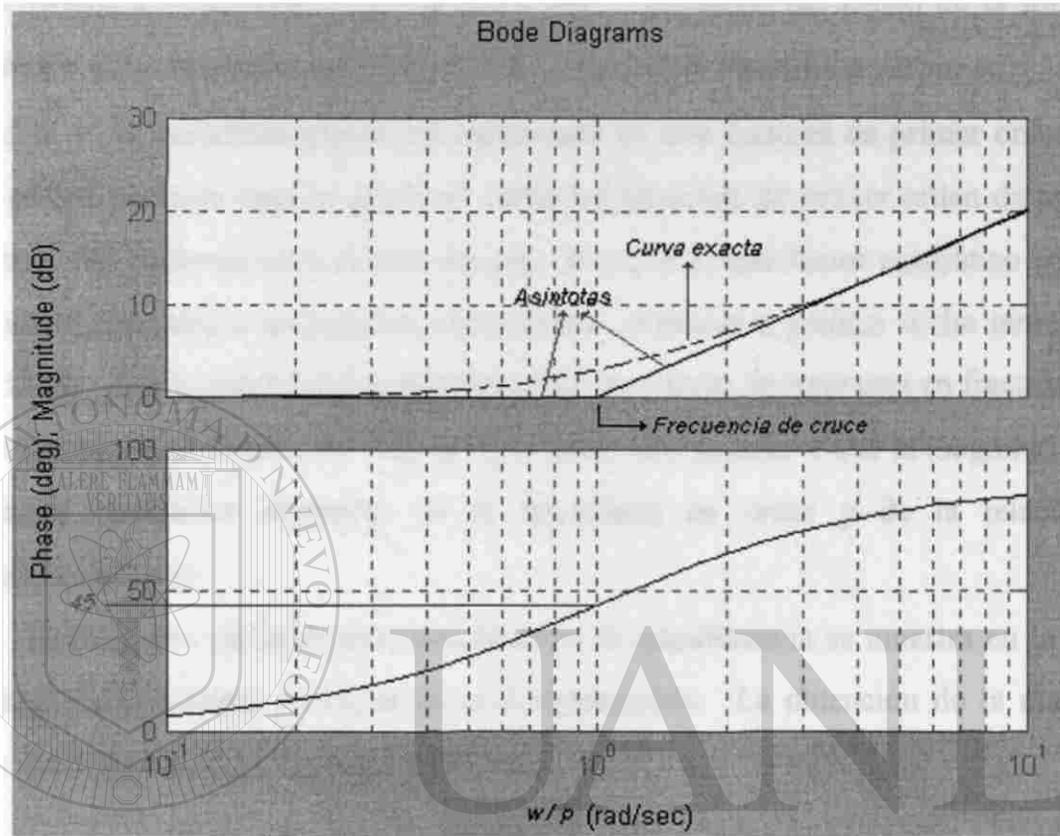


Figura 3.14

UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE NUEVO LEÓN
DIRECCIÓN GENERAL DE BIBLIOTECAS

- *Gráfica de un término cuadrático de atraso de fase.* Consideremos la función de transferencia de segundo orden dado por:

$$G(j\omega) = \frac{\omega_n^2}{(j\omega)^2 + 2\zeta\omega_n(j\omega) + \omega_n^2} \quad (3.26)$$

o puede quedar de la siguiente forma :

$$G(j\omega) = \frac{1}{1 + 2\zeta(j\frac{\omega}{\omega_n}) + (j\frac{\omega}{\omega_n})^2} \quad (3.27)$$

Donde $\zeta = a / 2(b)^{1/2}$ y $\omega_n = 1 / (b)^{1/2}$ partiendo del hecho de la forma de representar el factor cuadrático: $1 + as + bs^2$ y después de sustituir $j\omega$ por s .

Para $\zeta \geq 1$ la cuadrática puede ser factorizada en dos factores de primer orden con polos reales, en cuyo caso se graficará como los términos de primer orden de atraso o adelanto. Sin embargo para el caso en que $0 < \zeta < 1$, este factor cuadrático contiene dos factores complejos conjugados, procedemos entonces a graficar dicho término sin factorizarlo. Las aproximaciones asintóticas de las curvas de respuesta en frecuencia no son exactas para un factor con valores bajos de ζ ; esto se debe a que la magnitud y fase del factor cuadrático dependen de la frecuencia de cruce y de la relación de amortiguamiento ζ .

El diagrama de Bode para esta función de transferencia se muestra en la figura 3.15 con varios valores de factor de amortiguamiento. La obtención de la magnitud puede ser evaluada de la siguiente expresión:

$$-20 \log \sqrt{\left(1 - \frac{\omega^2}{\omega_n^2}\right)^2 + \left(2\zeta \frac{\omega}{\omega_n}\right)^2} \quad (3.28)$$

Para frecuencias muy pequeñas $\omega \ll \omega_n$, la magnitud tiende a:

$$-20 \log \sqrt{1} = 0 \text{ dB} \quad (3.29)$$

Tenemos por lo tanto una línea horizontal a 0 dB para bajas frecuencias. Por otra parte, para altas frecuencias $\omega \gg \omega_n$, el logaritmo de la magnitud es:

$$\begin{aligned} -20 \log \sqrt{\left[\left(\frac{\omega}{\omega_n}\right)^4 + 4\zeta^2 \left(\frac{\omega}{\omega_n}\right)^2\right]} &= -20 \log \sqrt{\left(\frac{\omega}{\omega_n}\right)^2 \left[\left(\frac{\omega}{\omega_n}\right)^2 + 4\zeta^2\right]} \approx \\ &-20 \log \left[\left(\frac{\omega}{\omega_n}\right)^2\right] \approx -40 \log \left(\frac{\omega}{\omega_n}\right) \end{aligned} \quad (3.29)$$

Para frecuencias altas tenemos, una línea recta con una pendiente de -40 dB/dec. La asíntota de baja frecuencia corta a la de alta frecuencia en $\omega = \omega_n$. Entonces, la curva de magnitud tiene dos asíntotas, una horizontal sobre el eje de 0 dB que se encuentra en el rango de $0 < \omega \leq \omega_n$, y la otra, una recta inclinada a -40 dB/dec que parte del eje de 0 dB en $\omega = \omega_n$. Estas dos asíntotas son independientes del valor de ζ . Sin embargo cerca de la frecuencia $\omega = \omega_n$, se produce un pico de resonancia; el factor de amortiguamiento determina la magnitud de ese pico de resonancia, este valor de pico del logaritmo de la magnitud es más grande que 0 dB, por lo que hay una desviación de la curva del logaritmo de la magnitud con respecto a las asíntotas, que depende del valor de ζ . Esta desviación o error es elevado para valores pequeños de ζ .

En cuanto al ángulo de fase, éste se calcula a partir de la siguiente expresión:

$$\phi = \angle \frac{1}{1 + 2\zeta(j\omega/\omega_n) + (j\omega/\omega_n)^2} = -\tan^{-1} \left[\frac{2\zeta\omega/\omega_n}{1 - (\omega/\omega_n)^2} \right] \quad (3.30)$$

La curva del ángulo de fase para esta función, también varía con ζ . En frecuencia cero el ángulo es 0° , a la frecuencia de transición el ángulo de fase es -90° independientemente de ζ ; y en frecuencia infinito el ángulo es -180° .

Cuando el factor cuadrático aparece en el numerador, las curvas de respuesta en frecuencia se pueden obtener con solo cambiar el signo del logaritmo de la magnitud y el del ángulo de fase.

El logaritmo de la magnitud para este término cuadrático tiene un valor pico de resonancia (M_p) para $0 < \zeta < 0.707$, a la frecuencia que ocurre este valor pico o valor máximo de magnitud se le denomina frecuencia de resonancia (ω_p). A medida que la relación de amortiguamiento tiende a cero, la frecuencia de resonancia tiende a ω_n , y la curva de magnitud se eleva por encima del eje de 0 dB.

Estos valores se pueden obtener de las siguientes expresiones:

$$M_p = 1 / 2\zeta (1 - \zeta^2)^{1/2} \quad (3.31)$$

$$\omega_p = \omega_n (1 - 2\zeta^2)^{1/2} \quad (0 \leq \zeta \leq 0.707) \quad (3.32)$$

De la ecuación (3.32) vemos que si $\zeta = 0$, entonces $\omega_p = \omega_n$, esto significa que el sistema no tiene ningún amortiguamiento, es decir, que si se excita al sistema no amortiguado con una entrada finita a su frecuencia natural, la magnitud de la señal de la salida tiende a infinito. Esto significa en la práctica que el sistema se destruye o que el crecimiento de la magnitud de las señales es detenido por las no linealidades del sistema.

Observamos también que no existe frecuencia de resonancia para $\zeta > 0.707$, esto sucede cuando el amortiguamiento es tan grande que la magnitud de la señal de salida es siempre inferior a la de la señal de entrada, excepto a la frecuencia cero, en la cual las amplitudes de la señal de entrada y salida son iguales.

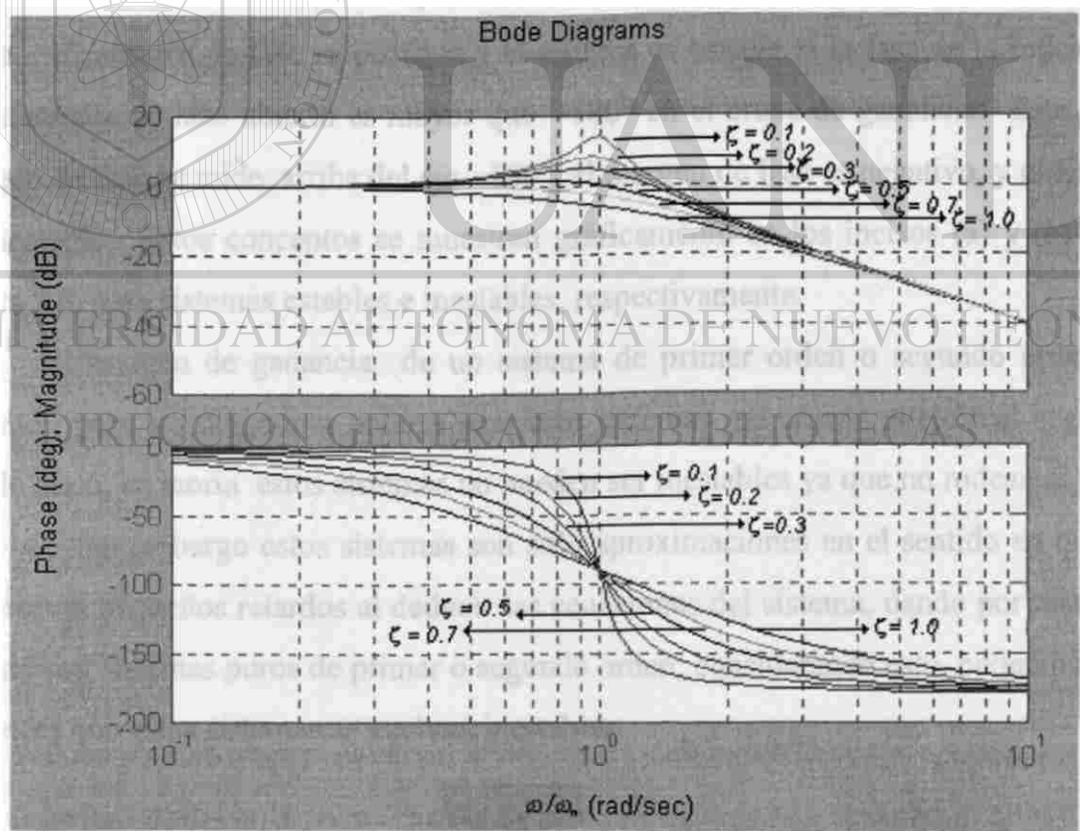


Figura 3.15

3.4.1 Criterio de estabilidad

El criterio de estabilidad de Bode se establece relacionando las gráficas logarítmicas con las polares; esta relación se puede hacer ya que ambas gráficas contienen la misma información, es decir, el módulo de la función de transferencia y el argumento para diferentes valores de frecuencia. Por lo tanto hay una relación entre el criterio de Nyquist y el de Bode.

El margen de ganancia definido anteriormente puede expresarse en decibeles, e identificarse sobre el diagrama de Bode como la cantidad de magnitud debajo de 0 dB donde la curva del ángulo de fase cruza el eje de -180° . En este caso el margen de ganancia es positivo y con esto el sistema es estable. Un margen de ganancia negativo en decibeles sobre el diagrama de Bode es la cantidad de magnitud por encima de 0 dB donde la curva del ángulo cruza al eje de -180° , en este caso el sistema es inestable.

Ahora bien, *el margen de fase* puede también obtenerse de los diagramas de Bode. El margen de fase es positivo y el sistema es estable si la fase de la función de transferencia de lazo abierto es mayor que -180° en el cruce de ganancia. Esto es, el margen de fase se mide arriba del eje -180° , el margen de fase es negativo, y el sistema es inestable. Estos conceptos se muestran gráficamente en los incisos (a) y (b) de la figura 3.8, para sistemas estables e inestables, respectivamente.

El margen de ganancia de un sistema de primer orden o segundo orden es infinito, pues los diagramas polares para esos sistemas no cruzan el eje real negativo. Por lo tanto, en teoría estos sistemas no pueden ser inestables ya que no rodean al punto $-1 + j0$; sin embargo estos sistemas son solo aproximaciones en el sentido en que se desprecian pequeños retardos al deducir las ecuaciones del sistema, dando por resultado que no son sistemas puros de primer o segundo orden; considerando esto, podemos tener entonces que estos sistemas se vuelvan inestables.

3.5 Carta de Nichols

La carta de Nichols es una técnica muy útil para determinar la estabilidad y la respuesta a la frecuencia de lazo cerrado de un sistema retroalimentado. La estabilidad

esta determinada por una gráfica de la ganancia de lazo abierto, contra las características de fase. Al mismo tiempo, la respuesta de frecuencia de lazo cerrado del sistema es determinado por utilizar contornos de amplitud constante de lazo cerrado y de cambio de fase los cuales están encima de la gráfica de ganancia-fase, es decir, la ganancia y fase de lazo abierto están representados en coordenadas rectangulares, y la ganancia y fase de lazo cerrado en curvas. La gráfica de Nichols puede adquirirse a partir de experimentos en el sistema, de una gráfica de Bode o directamente de conocer la función de transferencia y evaluarla para diferentes valores de frecuencia ($G(s)|_{s=j\omega}$ $0 \leq \omega \leq \infty$).

Para determinar la relación básica de la carta de Nichols, consideremos un sistema con retroalimentación unitaria, como se muestra en la figura 3.16. La función de transferencia de lazo cerrado esta dado por:

$$\frac{Y(j\omega)}{X(j\omega)} = \frac{G(j\omega)}{1+G(j\omega)} \quad (3.33)$$

o, se puede representar en función de su magnitud y fase:

$$\frac{Y(j\omega)}{X(j\omega)} = M(\omega)e^{j\alpha(\omega)} \quad (3.34)$$

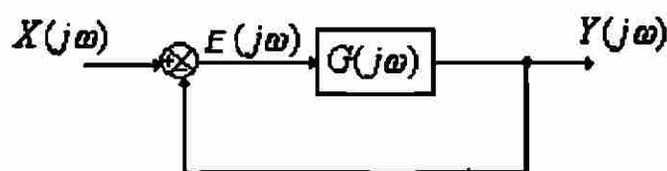


Figura 3.16

Donde $M(\omega)$ representa el componente de magnitud de la función de transferencia y $\alpha(\omega)$ representa el componente de fase de la función de transferencia. La frecuencia a la

cual ocurre el máximo valor de $Y(j\omega) / X(j\omega)$ se le denomina frecuencia de resonancia del sistema (ω_p), y el máximo valor de $Y(j\omega) / X(j\omega)$ es denotado como M_p .

Sabemos que un margen de estabilidad pequeño significa relativamente un valor pequeño de ζ ($\zeta \ll 1$), y un valor relativamente grande para M_p , por lo contrario, si el margen de estabilidad es grande, tendremos un valor grande de ζ y un valor relativamente pequeño de M_p . Con la carta de Nichols, además de poder obtener la información de que si un sistema es o no estable, también podemos determinar los valores de M_p y ω_p que es de valiosa ayuda para el caso de diseño de sistemas. Para poder determinar los valores de M_p y ω_p cuantitativamente, para un sistema de control retroalimentado unitariamente, procederemos a desarrollar los contornos de la carta de Nichols en el plano complejo. Partimos de la representación de un sistema de control con retroalimentación unitaria (Figura 3.16) y representamos el vector complejo $G(j\omega)$ en función de su magnitud y fase :

$$G(j\omega) = |G(j\omega)|e^{j\theta} \quad (3.35)$$

Sustituyendo (3.35) en la función de transferencia de la ecuación (3.34), obtenemos:

$$\frac{Y(j\omega)}{X(j\omega)} = \frac{|G(j\omega)|}{1 + |G(j\omega)|e^{j\theta}} \quad (3.36)$$

Si dividimos por $|G(j\omega)|e^{j\theta}$ tenemos:

$$\frac{Y(j\omega)}{X(j\omega)} = \left[\frac{e^{-j\theta}}{|G(j\omega)|} + 1 \right]^{-1} \quad (3.37)$$

Utilizando la relación trigonométrica para el término exponencial, la ecuación (3.37) queda expresada de la siguiente forma:

$$\frac{Y(j\omega)}{X(j\omega)} = \left[\frac{\cos\theta}{|G(j\omega)|} + \frac{j\sin\theta}{|G(j\omega)|} + 1 \right]^{-1} \quad (3.38)$$

Esta última expresión tiene una magnitud M y ángulo de fase α , los cuales se determinan como sigue:

$$M(\omega) = \left\{ \left[1 + \frac{1}{|G(j\omega)|^2} + \frac{2\cos\theta}{|G(j\omega)|} \right]^{1/2} \right\}^{-1} \quad (3.39)$$

$$\alpha(\omega) = -\tan^{-1} \frac{\sin\theta}{\cos\theta + |G(j\omega)|} \quad (3.40)$$

La ubicación de estos valores de ganancia de lazo cerrado (contornos M) y cambio de fase de lazo cerrado (contornos N) se muestran en la figura 3.17. Esta gráfica o diagrama que consiste en los lugares de M y N en el diagrama del logaritmo de la magnitud en función de la fase, se denomina diagrama o carta de Nichols.

El punto crítico $(-1 + j0)$ del plano complejo está representado en la carta de Nichols por el punto $(0 \text{ dB}, -180^\circ)$. La carta de Nichols es simétrica respecto al eje -180° .

El criterio de estabilidad para la carta de Nichols es simple, partiendo de su punto crítico. Por lo tanto, para un sistema de fase mínima, el margen de fase puede ser determinado y decimos que un sistema de control con retroalimentación es estable si, al graficar la trayectoria de $G(j\omega)H(j\omega)$, para $0 \leq \omega \leq \infty$, sobre la carta de Nichols, esta pasa del lado derecho del punto crítico $(0 \text{ dB}, -180^\circ)$ [20].

Aunque el objetivo de esta tesis es solo el análisis de estabilidad y no el diseño, no está demás mencionar que la carta de Nichols es de gran ayuda para el diseño de sistemas de control con retroalimentación. Para análisis podemos utilizar la carta de Nichols para determinar la respuesta en frecuencia de lazo cerrado a partir de la

respuesta de lazo abierto utilizando el diagrama de Bode, y encontrar el valor máximo M_p , y la frecuencia a la cual esto ocurre ω_p , ya que las intersecciones de la curva de respuesta en frecuencia de lazo abierto sobre los contornos M y N, dan los valores correspondientes de magnitud y ángulo de fase de la respuesta en frecuencia de lazo cerrado en cada punto de frecuencia.

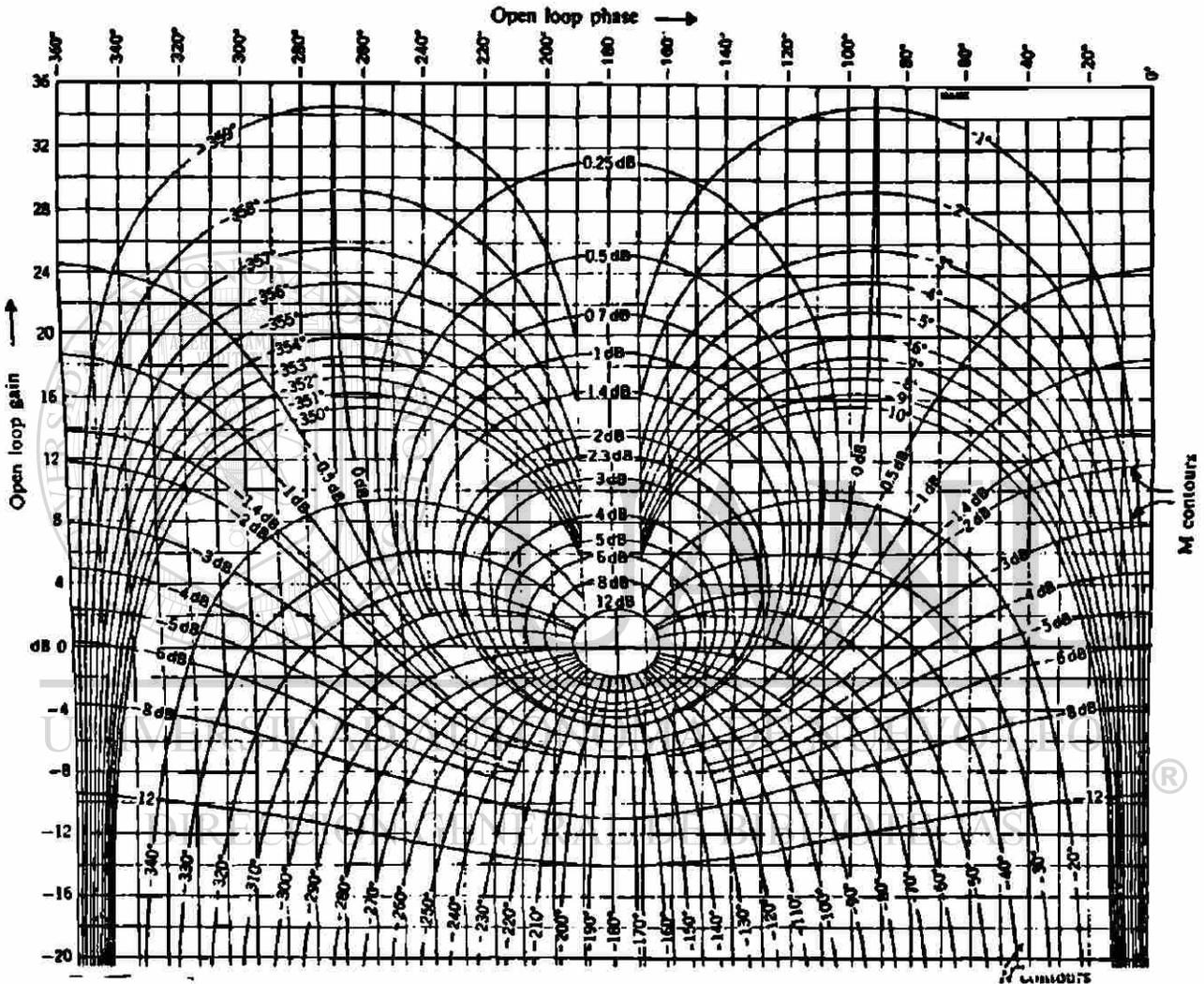


Figura 3.17

Ejemplo [2]. Consideremos la función de transferencia de lazo abierto, con retroalimentación unitaria:

$$G(s) = \frac{200(s + 2.5)}{s^4 + 6.5s^3 + 28s^2 + 15s} \quad (3.41)$$

La tabla 3.1 muestra los valores de magnitud en decibeles y ángulo de fase correspondientes a la función de transferencia de la ecuación (3.41); con estos valores obtenidos del diagrama de Bode, podemos sobreponerlos sobre la carta de Nichols y así encontrar la respuesta de frecuencia de lazo cerrado; como se muestra en la figura 3.18.

Para poder representar la ecuación (3.41) en forma factorial, necesitamos conocer los valores de las raíces del polinomio del denominador. El apéndice A muestra algunos métodos para la solución de polinomios de orden mayor a tres. La ecuación (3.41) queda de la siguiente forma:

$$G(s) = \frac{40(1 + 0.4s)}{s(1 + 2s)(1 + 0.24s + 0.04s^2)} \quad (3.42)$$

sustituyendo s por $j\omega$, tenemos:

$$G(j\omega) = \frac{40(1 + j\omega 0.4)}{j\omega(1 + j\omega 2)(1 + j\omega 0.24 + (j\omega)^2 0.04)} \quad (3.43)$$

| ω (\log_{10} rad /seg) | $ G(j\omega) $ dB | $\angle G(j\omega)$ |
|----------------------------------|-------------------|---------------------|
| 0.01 | 72 | -91.0 |
| 0.02 | 65.9 | -92.1 |
| 0.04 | 59.9 | -94.2 |
| 0.06 | 56.3 | -96.3 |
| 0.1 | 51.8 | -100.3 |
| 0.5 | 35.3 | -130.5 |
| 0.7 | 30.8 | -138.5 |
| 1.0 | 25.7 | -145.6 |
| 3.0 | 10.9 | -168.8 |
| 7.0 | -4.0 | -225.3 |
| 10.0 | -13.4 | -242.5 |

| | | |
|-------|-------|--------|
| 30.0 | -42.6 | -262.2 |
| 50.0 | -60.4 | -266.1 |
| 80.0 | -68.0 | -267.1 |
| 100.0 | -73.9 | -267.7 |

Tabla 3.1

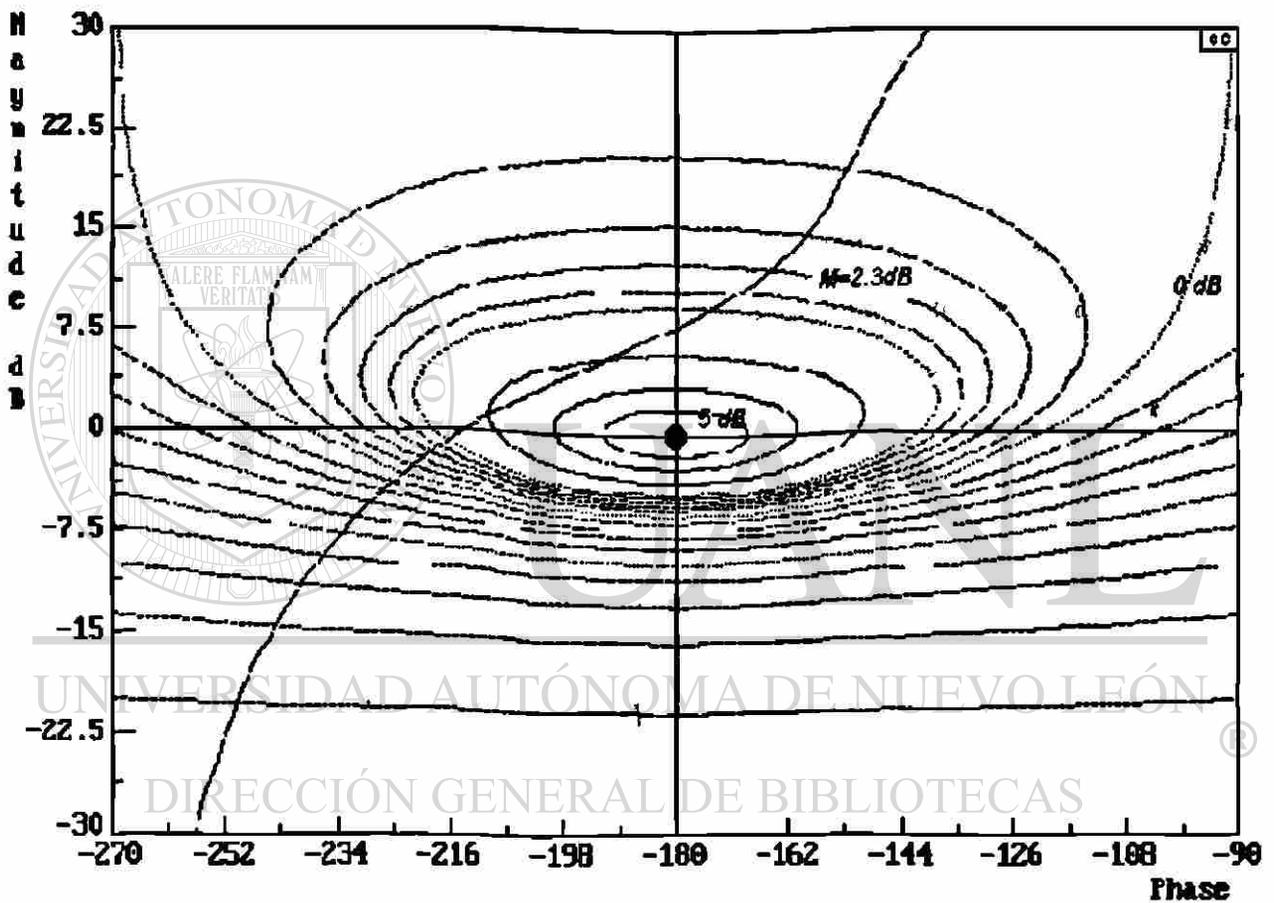


Figura 3.18

Ya que el contorno de la trayectoria de $G(j\omega)$ pasa por la izquierda del punto de lazo abierto (0 dB, -180°), entonces el sistema de lazo cerrado correspondiente es inestable.

3.6 Criterio de estabilidad de Mikhailov

El criterio de estabilidad de Mikhailov se basa en el siguiente teorema propuesto por él en 1938, así como cabe mencionar la propiedad del ángulo monotónico, que propuso en el mismo año, que se centra en analizar el ángulo de un polinomio como función de la frecuencia.

Teorema 3.1 [15]. *Un polinomio $p(s) = c_0 + c_1s + c_2s^2 + c_3s^3 + \dots + c_ns^n$ de grado n con coeficientes reales positivos, es estable si y solo si c_0 es positivo y la gráfica del polinomio $p(j\omega)$ en el plano de los complejos rodea al origen en el sentido contrario a las manecillas del reloj, girando un ángulo de $n(\pi/2)$ cuando la frecuencia se incrementa de cero a infinito.*

Lema 3.1 [1]. (Propiedad del ángulo monotónico): *Suponga que $p(s)$ es un polinomio estable. Entonces el ángulo de $P(j\omega)$ es una función estrictamente creciente de $\omega \in \mathbb{R}$. Además, mientras ω varía desde 0 hasta ∞ , $\angle p(j\omega)$ experimenta un incremento de $n(\pi/2)$.*

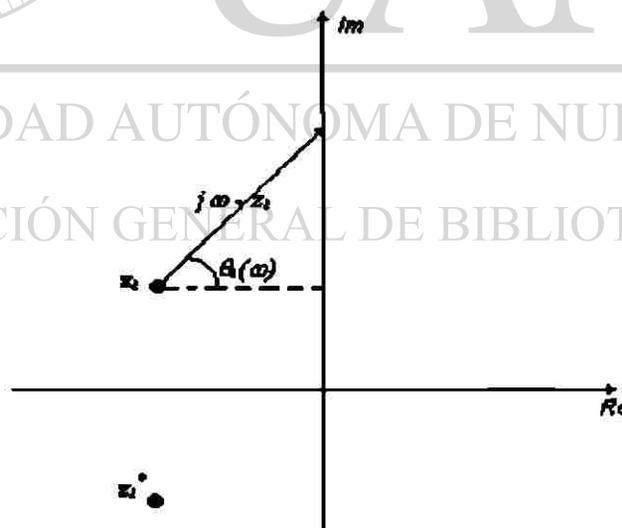


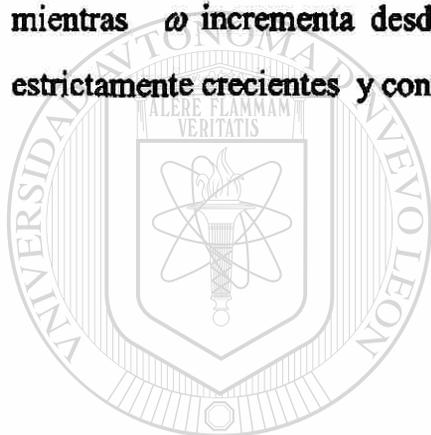
Figura 3.19

Para comprobar esto, consideremos $p(s) = K \prod_{i=1}^n (s - z_i)$, donde $K \in \mathbf{R}$ y $\text{Re } z_i < 0$ para $i = 1, 2, 3, \dots, n$. El ángulo de $p(j\omega)$ está dado por :

$$\angle p(j\omega) = \angle K + \sum_{i=1}^n \angle (j\omega - z_i) \quad (3.44)$$

Con $\theta_i(\omega) = \angle (j\omega - z_i)$ y con la ayuda de la figura 3.19, podemos hacer las siguientes observaciones, notando que z_i permanece en el semiplano izquierdo:

Si z_i es una raíz puramente real, entonces mientras ω varía desde 0 hasta $+\infty$, $\theta_i(\omega)$ está estrictamente creciendo y experimenta un incremento de giro de $\pi/2$. Ahora bien, si z_i es una raíz compleja, trabajamos con z_i en combinación con su conjugado z_i^* . Ahora, mientras ω incrementa desde 0 hasta $+\infty$, los ángulos correspondientes $\theta_i(\omega)$ son estrictamente crecientes y contribuyen con un incremento total de giro de π .



UANL

UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE NUEVO LEÓN



DIRECCIÓN GENERAL DE BIBLIOTECAS

CAPITULO 4

ANALISIS DE ESTABILIDAD EN EL ESPACIO DE LOS COEFICIENTES

4.1 Introducción

La primera información que un diseñador quiere saber acerca de un sistema es acerca de su estabilidad, si es o no estable el sistema. Esto puede ser determinado examinando las raíces de la ecuación característica. Establecer la ubicación de los polos de un sistema de lazo cerrado, o las raíces de la ecuación característica, es de fundamental importancia en el diseño de los controladores, y de gran ayuda para poder determinar donde las raíces de la ecuación característica tienen parte real no negativa, pudiendo analizar así su estabilidad. Generalmente es algo tedioso encontrar los factores de la ecuación característica para un sistema mayor de tercer orden, por lo que una variedad de métodos de análisis y diseño han sido descubiertos para asegurar la estabilidad en lazo cerrado así como características de respuesta transitoria razonables, todo esto sin la necesidad de encontrar los polos de lazo cerrado del sistema, varios de estos métodos ya se plantearon en el capítulo anterior.

Es posible con el solo hecho de analizar los coeficientes de la ecuación característica, obtener información sobre estabilidad; los métodos de Routh, Hurwitz y la tabla equivalente de Routh se basan en este principio. En el método del lugar geométrico de las raíces podemos analizar también la estabilidad sin necesidad de determinar las raíces del polinomio característico, solo deben cumplir ciertos requisitos los puntos analizados que se encuentran en el lugar de las raíces para que sean raíces de la ecuación característica; estos métodos se verán en este capítulo con más detalle.

4.2 Criterio de Estabilidad de Routh-Hurwitz

Sabemos que un sistema de control lineal es estable si, y solo si, todos los polos de lazo cerrado de la ecuación característica se encuentran ubicados en el semiplano izquierdo del plano s .

Si la función de transferencia de un sistema es una función racional de s , entonces la estabilidad BIBO (Bounded Input – Bounded Output, es decir entrada finita – salida finita) del sistema es completamente determinada por los polos de $G(s)$ (Función de Transferencia). Si $G(s)$ es irreducible, esto es, que no existe un factor común entre su denominador y numerador, entonces los polos de $G(s)$ son iguales a las raíces del denominador de $G(s)$. Por lo tanto, la estabilidad BIBO de un sistema está determinado por las raíces del polinomio del denominador de $G(s)$, siempre y cuando sea irreducible.

Un polinomio es llamado polinomio de Hurwitz si todas las raíces tienen parte real negativa. Por lo tanto un sistema BIBO es estable si y solo si el denominador de su irreducible función de transferencia es un polinomio de Hurwitz. Saber si un polinomio es o no es un polinomio de Hurwitz, puede ser fácilmente determinado una vez que todas sus raíces han sido calculadas, sin embargo si el grado del polinomio es tres o mayor, el cálculo de las raíces resulta ser más complicado. Además el conocimiento de la exacta localización de las raíces no es necesario para determinar la estabilidad absoluta en este caso. Este método resulta ventajoso, ya que determina la estabilidad sin tener que encontrar los valores exactos de las raíces.

4.2.1 Criterio de Hurwitz

Consideremos primero la ecuación característica de un sistema lineal invariante en el tiempo:

$$F(s) = a_n s^n + a_{n-1} s^{n-1} + \dots + a_1 s + a_0 = 0 \quad (4.1)$$

Donde a_i 's son números reales. Ahora bien, la condición necesaria y suficiente para que todas las raíces de la ecuación (4.1) estén en el semiplano izquierdo del plano s es que los determinantes de Hurwitz [12] de la ecuación, Δ_k , $k = 1, 2, \dots, n$, sean todos positivos.

En el criterio de Hurwitz, los coeficientes de la ecuación característica son colocados de la siguiente forma:

$$\begin{array}{cccccc}
 D_1 & a_{n-1} & a_{n-3} & a_{n-5} & \dots & 0 \\
 D_2 & a_n & a_{n-2} & a_{n-4} & \dots & 0 \\
 D_3 & 0 & a_{n-1} & a_{n-3} & \dots & 0 \\
 \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\
 D_n & 0 & 0 & 0 & \dots & a_0
 \end{array} \tag{4.2}$$

En donde los coeficientes con índices mayores que n o negativos deben remplazarse con ceros. Obviamente parece ser un procedimiento algo laborioso, debido a la cantidad de trabajo que resulta resolver determinantes que involucren ecuaciones de orden superior. Afortunadamente, Routh simplificó el proceso, proponiendo un método de tabulación en lugar de los determinantes de Hurwitz.

4.2.2 Criterio de Routh

El criterio de estabilidad de Routh (mejor conocido como criterio Routh – Hurwitz) dice si hay o no raíces positivas en una ecuación polinómica, sin tener que resolverla. Por lo tanto al aplicar este criterio a un sistema de control, se puede obtener directamente información respecto a la estabilidad absoluta a partir de los coeficientes de la ecuación característica.

A continuación daremos un procedimiento para este método:

- Escribir el polinomio en s en la forma de la ecuación (4.1). Donde los coeficientes son cantidades reales; se supone $a_n \neq 0$.

La condición necesaria pero no suficiente de estabilidad es que todos los coeficientes de la ecuación estén presentes y que tengan signo positivo. Si algún coeficiente es cero, quiere decir que existen raíces imaginarias.

- Agrupar los coeficientes de la ecuación en filas y columnas de acuerdo al siguiente esquema:

$$\begin{array}{cccccc}
 S^n & a_n & a_{n-2} & a_{n-4} & a_{n-6} & \dots\dots \\
 S^{n-1} & a_{n-1} & a_{n-3} & a_{n-5} & a_{n-7} & \dots\dots \\
 S^{n-2} & b_1 & b_2 & b_3 & b_4 & \dots\dots \\
 S^{n-3} & c_1 & c_2 & c_3 & c_4 & \dots\dots \\
 S^{n-4} & d_1 & d_2 & d_3 & d_4 & \dots\dots \\
 & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\
 & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\
 & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\
 S^2 & e_1 & e_2 & & & \\
 S^1 & f_1 & & & & \\
 S^0 & g_1 & & & &
 \end{array} \tag{4.3}$$

- Los coeficientes restantes son calculados de la siguiente forma:

$$b_1 = \frac{a_{n-1}a_{n-2} - a_n a_{n-3}}{a_{n-1}} \tag{4.4}$$

$$b_2 = \frac{a_{n-1}a_{n-4} - a_n a_{n-5}}{a_{n-1}} \tag{4.5}$$

$$b_3 = \frac{a_{n-1}a_{n-6} - a_n a_{n-7}}{a_{n-1}} \tag{4.6}$$

$$c_1 = \frac{b_1 a_{n-3} - a_{n-1} b_2}{b_1} \tag{4.7}$$

$$c_2 = \frac{b_1 a_{n-5} - a_{n-1} b_3}{b_1} \tag{4.8}$$

$$c_3 = \frac{b_1 a_{n-7} - a_{n-1} b_4}{b_1} \tag{4.9}$$

$$d_1 = \frac{c_1 b_2 - b_1 c_2}{c_1} \dots\dots\dots \tag{4.10}$$

Una vez que la tabulación de Routh ha sido completada, el último paso en la aplicación del criterio es investigar los signos de los coeficientes de la primera columna de la tabulación, que contiene información acerca de las raíces del polinomio.

El criterio de estabilidad de Routh establece que la cantidad de raíces de la ecuación partes reales positivas, es igual al número de cambios de signo de los coeficientes en la primera columna del conjunto.

Un sistema es estable si no existen cambios de signo en los coeficientes de la primera columna.

Ejemplo: Una función de transferencia de un sistema de lazo cerrado tiene la siguiente ecuación característica [22]:

$$s^4 + 3s^3 + s^2 + 6s + 2 = 0 \quad (4.11)$$

Determinar si el sistema es o no estable, y cuántos polos de lazo cerrado tienen parte real positiva.

Empezamos calculando la tabla de Routh – Hurwitz, utilizando el procedimiento descrito anteriormente, obteniendo:

| | | | | |
|-------|----|---|---|--------|
| s^4 | 1 | 1 | 2 | |
| s^3 | 3 | 6 | 0 | |
| s^2 | -1 | 2 | 0 | (4.12) |
| s^1 | 12 | 0 | | |
| s^0 | 2 | | | |

Observamos que la secuencia en la primera columna es: 1, 3, -1, 12, 2. Note que hay dos cambios de signo, el primero es de signo positivo a signo negativo, y el segundo es lo contrario. Por lo tanto concluimos que:

- El sistema es inestable, ya que existen cambios de signo en la secuencia de la primera columna.
- Existen dos polos de lazo cerrado con partes reales positivas, porque las veces de cambio de signo han sido dos.

Dentro de este análisis existen a veces casos especiales en el momento de elaborar la tabla de Routh. Dependiendo de los coeficientes de la ecuación o polinomio, las siguientes dificultades pueden impedir que la tabulación de Routh se complete adecuadamente:

1. El primer elemento en cualquiera de los renglones de la tabulación de Routh es cero, pero los otros no lo son.
2. Los elementos en un renglón de la tabulación de Routh son todos cero. En este caso, antes que la tabla sea terminada, indica que una o más de las siguientes condiciones pueden existir:
 - La ecuación tiene al menos un par de raíces reales con igual magnitud pero signos opuestos.
 - La ecuación tiene uno o más pares de raíces imaginarias.
 - La ecuación tiene pares de raíces complejas conjugadas que son simétricas con respecto al origen del plano s . (por ejemplo: $s = -2 \pm j2$, $s = 2 \pm j2$).

Analizando el primer caso, vemos que si existe un cero en la primera columna, indica que existen raíces imaginarias. Visto de otro modo, notamos que los elementos en el siguiente renglón serían indeterminados y la tabulación de Routh no podría continuarse. Para resolver este problema, se sustituye el elemento cero de la primera columna por un número positivo muy pequeño y arbitrario ϵ , y después se continúa con la tabulación.

Ejemplo. Analizamos la ecuación característica de lazo cerrado que se presenta a continuación [22]:

$$s^5 + 2s^4 + 4s^3 + 8s^2 + 10s + 6 = 0 \quad (4.13)$$

Al tratar de construir la tabla de Routh, nos damos cuenta que tenemos que dividir por cero, por lo tanto introducimos el concepto del valor arbitrario muy pequeño, esto es:

| | | | | |
|-------|---|---|----|---|
| s^5 | 1 | 4 | 10 | 0 |
| s^4 | 2 | 8 | 6 | 0 |

$$\begin{array}{rcll}
 s^3 & \epsilon & 7 & 0 & (4.14) \\
 s^2 & -14/\epsilon & 6 & & \\
 s^1 & 7 & 0 & & \\
 s^0 & 6 & & &
 \end{array}$$

Ya que $b_1 = \epsilon$, entonces $c_1 = (\epsilon 8 - 14)/\epsilon$, como el valor de ϵ es muy pequeño, podemos despreciar el producto $\epsilon 8$. Para $d_1 = [(7)(-14/\epsilon) - \epsilon 6]/(-14/\epsilon)$, podemos despreciar el producto $\epsilon 6$ por ser muy pequeño, quedando solo el valor 7.

Para completar esto, notamos que existen dos cambios de signo, por lo tanto existen dos polos de lazo cerrado en el semiplano derecho del plano s .

Solo para hacer una breve anotación, recordemos que el método de Routh – Hurwitz, utiliza directamente la ecuación característica de lazo cerrado.

Ahora bien, analizando el segundo caso. Si todos los coeficientes calculados en una fila son cero, esto indica que en el plano s hay raíces de igual valor radialmente opuestas; es decir, dos raíces reales con igual valor y signo opuesto, y/o dos raíces imaginarias conjugadas.

Esto se puede remediar utilizando la *ecuación auxiliar* $A(s) = 0$, la cual se forma con los coeficientes del renglón que están justo arriba del renglón de ceros en la tabulación de Routh. La ecuación auxiliar siempre es un polinomio par; esto es, solamente aparecen potencias pares de s . Las raíces de la ecuación auxiliar también satisfacen la ecuación original. Por lo que al resolver la ecuación auxiliar, se obtienen algunas raíces de la ecuación original.

Podemos hacer uso de ciertos pasos para continuar con la tabulación de Routh, como se describe a continuación[12]:

- Formular la ecuación auxiliar $A(s) = 0$.
- Evaluar la derivada de la ecuación auxiliar con respecto a s , $dA(s)/ds = 0$.
- Sustituir el renglón de ceros por los nuevos coeficientes de $dA(s)/ds = 0$.
- Continúe con la tabulación de Routh en la forma usual.
- Utilice el concepto de estabilidad de Routh a la primera columna.

Ejemplo. Analicemos la siguiente ecuación característica [5]:

$$Q(s) = s^4 + 2s^3 + 11s^2 + 18s + 18 \quad (4.15)$$

El arreglo de la tabla de Routh, dividiendo por 2 s^3 y s^2 , tenemos:

$$\begin{array}{rcccc} s^4 & 1 & 11 & 18 & \\ s^3 & 1 & 9 & 0 & \\ s^2 & 1 & 9 & & \\ s^1 & 0 & & & \end{array} \quad (4.16)$$

Para el caso en que una hilera sea cero (s^1), necesitamos formar la ecuación auxiliar proveniente de la hilera anterior (s^2). Entonces la ecuación auxiliar es:

$$s^2 + 9 = 0 \quad (4.17)$$

Las raíces de esta ecuación son: $s = \pm j3$. Estas son incluso raíces de la ecuación original. La presencia de raíces imaginarias indica que la salida incluye un componente oscilatorio sinusoidal. Para completar la tabla de Routh, tenemos que diferenciar la ecuación auxiliar:

$$2s + 0 = 0 \quad (4.18)$$

Los coeficientes de esta ecuación son insertados en la hilera s^1 , y el arreglo de Routh se completa.

$$\begin{array}{rcc} s^1 & 2 & \\ s^0 & 9 & \end{array} \quad (4.19)$$

Ya que no hay cambios de signo en la primera columna, implica que no hay raíces del lado real positivo del plano s .

La utilidad del criterio de estabilidad de Routh en el análisis de sistemas lineales es limitada, principalmente porque no sugiere como mejorar la estabilidad relativa o como estabilizar un sistema inestable. Sin embargo podemos determinar el rango de valores de uno o dos parámetros del sistema para lograr la estabilidad.

Si consideramos la siguiente Función de transferencia de lazo cerrado:

$$\frac{C(s)}{R(s)} = \frac{K(s+2)}{s(s+5)(s^2+2s+5)+K(s+2)} \quad (4.20)$$

El valor de K es un parámetro ajustable en el sistema y puede ser positivo o negativo. El valor de K determina la ubicación de los polos y por lo tanto la estabilidad del sistema. Es importante saber el rango de valores de K para los cuales el sistema es estable. Esta información puede obtenerse de la ecuación característica:

$$Q(s) = s^4 + 7s^3 + 15s^2 + (25 + K)s + 2K \quad (4.21)$$

El conjunto de coeficientes se arregla de acuerdo a la tabla de Routh:

| | | | | |
|-------|---|----------|----|--|
| s^4 | 1 | 15 | 2K | |
| s^3 | 7 | $25 + K$ | | |
| s^2 | $80 - K$ | $14K$ | | |
| s^1 | $\frac{(80 - K)(25 + K) - 98K}{80 - K}$ | | | |
| s^0 | 14K | | | |

El término $80 - K$ de la hilera s^2 , impone la restricción $K < 80$, y la hilera s^0 , requiere $K > 0$. El numerador del primer término de la hilera s^1 es igual a $-K^2 - 43K + 2000$, y esta función debe ser positiva para un sistema estable. Los ceros de esta función son $K = 28.1$ y $K = -71.1$, y el numerador de esta misma hilera es positivo entre estos valores. Las restricciones combinadas de K para la estabilidad del sistema son

$0 < K < 28.1$. Para el valor de $K = 28.1$ la ecuación característica tiene raíces imaginarias que pueden ser evaluadas utilizando la ecuación auxiliar.

4.3 Lugar geométrico de las raíces

En esta sección trataremos el *lugar geométrico de las raíces*, el cual es una gráfica de las raíces de la ecuación característica de un sistema de lazo cerrado que esta en función de la ganancia de la función de transferencia de lazo abierto. Este método fue introducido por Evans en 1948 [8]. El lugar geométrico de las raíces muestra como los polos de lazo cerrado del sistema se mueven en el plano complejo, en función de algún parámetro, usualmente se trata de la ganancia de lazo abierto. Este método se basa en el hecho de poder representar la ecuación característica de un sistema de un solo lazo, de la siguiente forma:

$$\frac{Y(s)}{U(s)} = \frac{G(s)}{1+G(s)H(s)} = \frac{N/D}{1+N/D} = \frac{N}{N+D} \quad (4.23)$$

$$GH(s) = -1 = 1e^{jh\pi}, \quad h = \pm 1, \pm 3, \pm 5, \dots \quad (4.24)$$

Donde $H(s) = 1$; observamos de la ecuación (4.23) que los ceros de Y/U son idénticos a los de G , y que los polos de Y/U están localizados para esos valores de s para el cual $Y/U = -1$ o $N + D = 0$; por lo tanto las raíces de la ecuación característica son los valores de s que causan que GH tenga como magnitud la unidad y una fase de $\pm \pi, \pm 3\pi, \pm 5\pi$ o cualquier otro múltiplo entero impar de π radianes. Empleando este método para la determinación de estabilidad, una vez localizado en el plano s todos los valores de s que satisfacen la ecuación (4.24), solo falta notar que si las raíces se encuentran en el semiplano izquierdo del plano s , entonces el sistema es estable; si cualquiera de las raíces se localiza en el semiplano derecho del plano s y/o cualquier raíz de multiplicidad mayor que uno permanece en el eje imaginario, entonces el sistema es inestable; y para el caso en que todas las raíces se encuentra en el semiplano izquierdo excepto por un

número finito de multiplicidad uno en el eje imaginario, resulta un sistema limitadamente estable. Una vez que las raíces son determinadas, pueden ser usadas no solo para predecir donde el sistema es estable, sino también para predecir la naturaleza de respuesta del sistema para una entrada preestablecida.

De la ecuación (4.24), obtenemos dos teoremas conocidos como el *criterio de la magnitud* y el *criterio del ángulo*. El criterio de la magnitud se establece como:

$$|GH(s)| = 1 \quad (4.25)$$

y el criterio del ángulo:

$$\angle GH(s) = \pm 180^\circ (2n + 1) \quad n = 0, 1, 2, \dots \quad (4.26)$$

Los puntos que cumplen con el criterio de magnitud y con el de ángulo son raíces de la ecuación característica. Expresando la función de transferencia de lazo $GH(s)$, en forma factorial, obtenemos:

$$GH(s) = \frac{K(s - z_1)(s - z_2)\dots(s - z_m)}{(s - p_1)(s - p_2)\dots(s - p_n)} = \frac{K \prod_{i=1}^m (s - z_i)}{\prod_{i=1}^n (s - p_i)} \quad (4.27)$$

Cada uno de los ceros z_i y polos p_i son trazados en el plano s , donde se representará con círculos a los ceros, y con cruces a los polos. Aplicando los criterios mencionados a la ecuación (4.27), tenemos:

$$|GH(s)| = \frac{\prod_{i=1}^m |s + z_i|}{\prod_{i=1}^n |s + p_i|} = \frac{1}{K} \quad (4.28)$$

$$\angle GH(s) = \sum_{i=1}^m \arg(s - z_i) - \sum_{i=1}^n \arg(s - p_i) = \pm 180^\circ (2n + 1) \quad (4.29)$$

Si resolvemos para K la ecuación (4.28), esta se le denomina *sensibilidad de lazo* [5]. Para poder visualizar mejor el criterio de ángulo, que es el que cumple con el lugar geométrico de las raíces, tomemos la siguiente función de transferencia:

$$GH(s) = \frac{K(s + z_1)}{(s + p_1)(s + p_2)(s + p_3)(s + p_4)} \quad (4.30)$$

Consideramos p_2 y p_3 como polos complejos conjugados, la figura 4.1 muestra las magnitudes y ángulos de la ecuación (4.30) con respecto a un punto de prueba arbitrario. Todos los ángulos se consideran positivos si se miden en sentido antihorario.

$$\angle GH(s) = \phi_1 - \theta_1 - \theta_2 - \theta_3 - \theta_4 \quad (4.31)$$

La magnitud para $GH(s)$ es:

$$|GH(s)| = \frac{KB_1}{A_1 A_2 A_3 A_4} \quad (4.32)$$

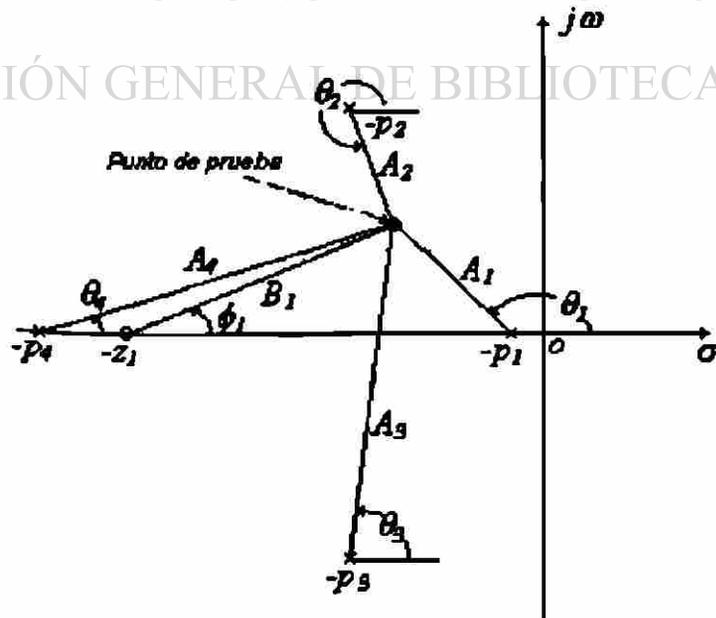


Figura 4.1

Se han establecido las condiciones básicas basadas en prueba y error sobre la construcción de la gráfica del lugar geométrico de las raíces, sin embargo, resulta muy laborioso si se desea emplear este método para buscar todos los puntos del lugar geométrico de las raíces en el plano s que cumplan con los criterios de magnitud y ángulo de las ecuaciones (4.28) y (4.29) respectivamente. En la actualidad con la ayuda de los sistemas digitales, podemos obtener estas gráficas con un paquete computacional apropiado, podemos utilizar Matlab o CC, el apéndice B muestra algunos comandos mas utilizados en Matlab en el área de control, así como algunos programas referentes al cálculo de la obtención de gráficas de Nyquist, Bode, Root Locus (lugar geométrico de las raíces); mas sin embargo no esta demás saber como se construyen estas gráficas para poder interpretarlas de la manera correcta.

4.2.1 Reglas para construir el lugar de las raíces

Utilizando estas reglas podemos reducir la cantidad de pruebas y correcciones requeridas para probar que puntos en el plano s cumplen con los criterios antes descritos, ya que la cantidad de puntos existentes en el plano s es infinita, Evans propone estas reglas para indicar por donde pasa aproximadamente el lugar de las raíces.

- I. Las trayectorias del lugar geométrico de las raíces comienzan en los polos de lazo abierto $GH(s)$ con ganancia $K = 0$ y terminan en los ceros de $GH(s)$ o en el infinito con ganancia de $K = \infty$.
- II. Las trayectorias del lugar geométrico de las raíces existen sobre el eje real si a la derecha de dicha trayectoria existe un número impar de polos y/o ceros.
- III. *Asintotas*. Lejos del origen del plano complejo, las ramas del lugar de las raíces tienden hacia líneas rectas que, por lo mismo, son asintotas de cada una de esas ramas. Tales asintotas parten de un mismo punto, el cual es siempre real y está dado por :

$$\sigma_c = -\frac{\sum_{i=1}^n p_i - \sum_{i=1}^m z_i}{n - m} \quad (4.33)$$

Donde $-p_i$ son los polos de lazo abierto y n el número total de ellos; $-z_i$ son los ceros de lazo abierto y m el número total de ellos. A σ_c se le conoce como el centro de las asíntotas.

Por otra parte, las asíntotas forman ángulos con el eje real que están dados por :

$$\text{Angulo de asíntotas} = \frac{\pm 180^\circ(2K+1)}{n-m} \quad K=0,1,2,\dots \quad (4.34)$$

El número de asíntotas es igual al número de polos menos el número de ceros.

- IV. *Puntos de ruptura.* Si el lugar geométrico de las raíces existe entre dos polos o dos ceros adyacentes, existe un punto de ruptura donde la trayectoria deja el eje real. Para calcular los puntos de ruptura se parte de la ecuación característica, la cual está en función de la ganancia K , y se despeja K en función de s , para después obtener la derivada dK/ds . Algunas de las raíces de la derivada serán las coordenadas, en el plano s , de los puntos de quiebre.
- V. *Angulo de partida o de llegada a un polo o a un cero de $GH(s)$.* Para encontrar el ángulo de partida o de llegada a un polo o cero de $GH(s)$ sobre el plano s se supone un punto muy cercano al polo o cero, tan cercano que se confunda con él, entonces, se puede considerar que la suma de las contribuciones angulares desde todos los otros polos y ceros se mantiene constante; por lo que se puede encontrar el ángulo de partida o llegada del lugar de las raíces desde un polo complejo o hacia un cero complejo, restando de 180° la suma de todos los ángulos de los vectores desde todos los otros polos y ceros al polo complejo o cero complejo, incluyendo sus signos correspondientes.
- VI. *Intersección del lugar de las raíces con el eje imaginario.* Los puntos donde el lugar geométrico de las raíces interceptan con el eje imaginario del plano s , se pueden encontrar utilizando el criterio de Routh-Hurwitz, al resolver la ecuación auxiliar para determinar el valor crítico de K en el cual sucede esto.
- VII. *Cálculo de la ganancia.* Una vez que se construye el lugar geométrico de las raíces, los valores de ganancia en cualquier punto arbitrario sobre el lugar de las raíces, se puede determinar con el inverso de la ecuación (4.28)

Los valores de K determinan las posiciones de los polos de lazo cerrado en el lugar geométrico de las raíces, por lo tanto, se dice que un sistema de lazo cerrado es inestable para valores de K que corresponden a segmentos del lugar de las raíces en el semiplano derecho del plano s .

Ejemplo. Para ilustrar este procedimiento de la construcción del lugar geométrico de las raíces, considere un sistema de control con la siguiente función de transferencia de lazo abierto, con retroalimentación unitaria:

$$GH(s) = \frac{K(s+3)}{s(s+1)(s+2)} \quad (4.35)$$

Retomando los criterios que deben cumplir para que formen parte del lugar geométrico de las raíces, tenemos:

Criterio de Magnitud:

$$|GH(s)| = \left| \frac{K(+3)}{s(s+1)(+2)} \right| = 1 \quad (4.36)$$

$$K = \frac{|s| |s+1| |s+2|}{|s+3|} \quad (4.37)$$

Criterio de ángulo:

$$\angle GH(s) = \angle \frac{K(s+3)}{s(s+1)(s+2)} = \pm 180^\circ \quad (4.39)$$

$$\angle s + 3 - \angle s - \angle s + 1 - \angle s + 2 = \pm 180^\circ \quad (4.40)$$

El cual tiene un cero en $s = -3$ y polos en $s = 0$, $s = -1$ y $s = -2$. La gráfica del lugar geométrico de las raíces para este sistema, se encuentra en la figura 4.2. Procederemos paso a paso en demostrar la información necesaria para construir esta

gráfica que fueron sugeridos anteriormente. Como hay tres polos y un cero, existen dos ramas del lugar de las raíces que se mueven asintóticamente hacia el infinito mientras $K \rightarrow \infty$.

El eje real entre $s = 0$ y $s = -1$, así como también entre $s = -2$ y $s = -3$, es parte del lugar de las raíces.

El origen o centroide de las asintotas está dado por :

$$\sigma_c = -\frac{\sum_{i=1}^n p_i - \sum_{i=1}^m z_i}{n-m} = \frac{(0-1-2)-(-3)}{3-1} = 0 \quad (4.33)$$

El ángulo de las asintotas:

$$\begin{aligned} \text{Angulo de asintotas} &= \frac{\pm 180^\circ(2K+1)}{n-m} = \frac{\pm 180^\circ}{2}(2K+1) \quad (4.34) \\ &= \pm 90^\circ(2K+1) \quad K = 0, 1, 2, \dots \\ &= \pm 90^\circ \end{aligned}$$

Ya que existe un lugar de las raíces entre dos polos adyacentes, procedemos a calcular el punto de ruptura:

$$1 + KGH(s) = 0 \quad (4.35)$$

$$1 + \frac{K(s+3)}{s(s+1)(s+2)} = 0 \quad (4.36)$$

$$s^3 + 3s^2 + 2s + ks + 3k = 0 \quad (4.37)$$

$$K = -\frac{s^3 + 3s^2 + 2s}{s+3} \quad (4.38)$$

$$\frac{dK}{ds} = 0 \quad (4.39)$$

$$s^3 + 6s^2 + 9s + 3 = 0 \quad (3.50)$$

Utilizando cualquier método para calcular las raíces de un polinomio que se muestran en el apéndice A, se determinan las raíces de la derivada. Las raíces que se localizan dentro de las regiones donde existe trazo del lugar geométrico de las raíces, serán puntos de ruptura. Para este caso obtenemos que el punto de ruptura es $s_q = 0.466$.

Para obtener la ganancia a la cual ocurre el punto de ruptura, utilizamos la ecuación (4.37), obteniendo: $K = 0.15$

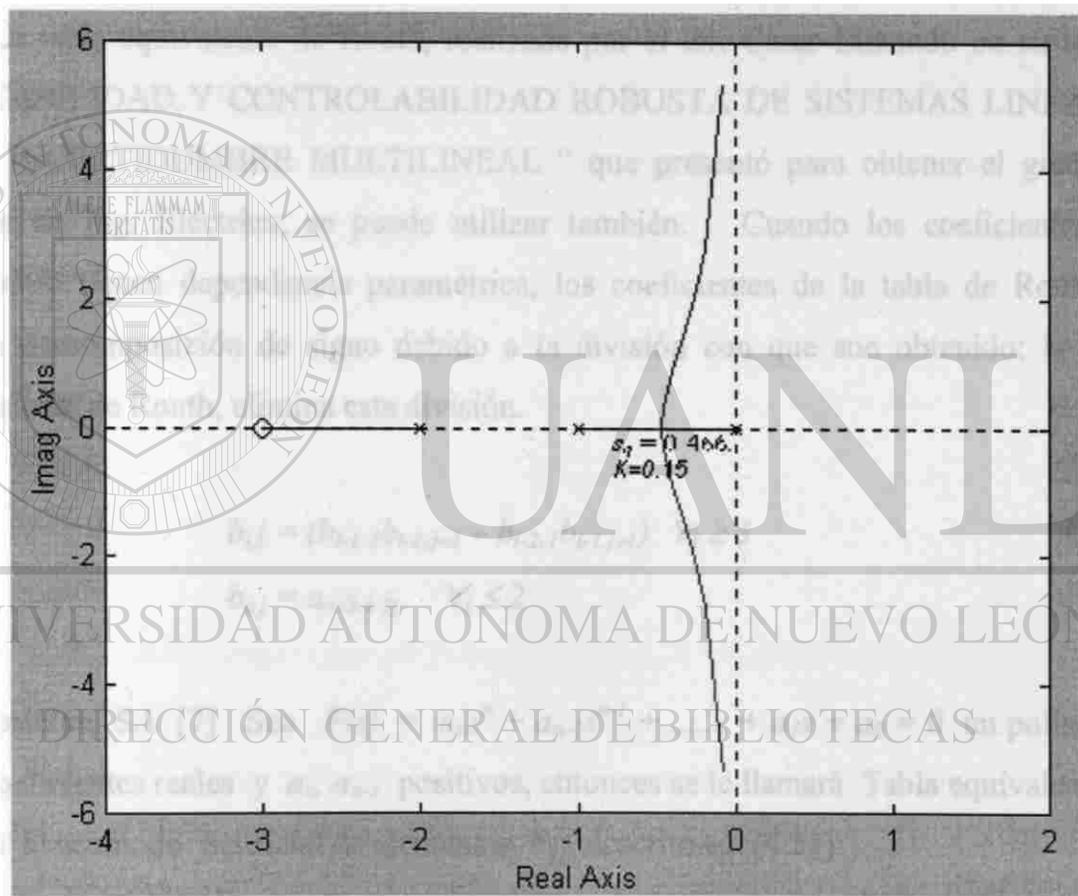


Figura 4.2

4.4 Tabla equivalente de Routh

Como se vio anteriormente, sabemos que la tabla de Routh es un procedimiento que nos permite determinar cuantas de las raíces de un polinomio tiene partes reales positivas, sin tener que calcular estas. Ya que la estabilidad de un sistema requiere que ninguna de las raíces de un polinomio característico tenga partes reales positivas; esta tabla es de gran ayuda para determinar dicha estabilidad.

Si solo necesitamos determinar la estabilidad del polinomio, entonces solo requerimos saber que todos los coeficientes de la primera columna son positivos.

La tabla equivalente de Routh, realizada por el Dr. Cesar Elizondo en su tesis : “ ESTABILIDAD Y CONTROLABILIDAD ROBUSTA DE SISTEMAS LINEALES CON INCERTIDUMBRE MULTILINEAL “ que presentó para obtener el grado de Doctor en Ing. Eléctrica; se puede utilizar también. Cuando los coeficientes del polinomio tienen dependencia paramétrica, los coeficientes de la tabla de Routh no tienen descomposición de signo debido a la división con que son obtenidos; la tabla equivalente de Routh, elimina esta división.

$$b_{ij} = (b_{l-1,i}b_{l-2,j+1} - b_{l-2,i}b_{l-1,j+1}) \quad \forall i \geq 3 \quad (4.51)$$

$$b_{ij} = a_{n+3-i-2j} \quad \forall i \leq 2$$

Proposición 5.1 [7] Sea $F(s) = a_n s^n + a_{n-1} s^{n-1} + \dots + a_1 s + a_0 = 0$ un polinomio con coeficientes reales y a_n, a_{n-1} positivos, entonces se le llamará Tabla equivalente de Routh al acomodo matricial de elementos $b_{i,j}$ descrito en (4.51).

Tabla equivalente de Routh

$$\begin{array}{cccccc}
 a_n & a_{n-2} & a_{n-4} & a_{n-6} & \dots & \\
 a_{n-1} & a_{n-3} & a_{n-5} & a_{n-7} & \dots & \\
 b_{3,1} & b_{3,2} & b_{3,3} & \dots & \dots & \\
 b_{4,1} & b_{4,2} & \dots & \dots & \dots & \\
 \vdots & \vdots & & & &
 \end{array} \quad (4.52)$$

Ejemplo: Tomando la ecuación (4.11) y haciendo el acomodo matricial tenemos:

$$\begin{array}{cccc} 1 & 1 & 2 & 0 \\ 3 & 6 & 0 & \\ b_{3,1} & b_{3,2} & 0 & \\ b_{4,1} & b_{4,2} & & \end{array}$$

Donde:

$$\begin{aligned} b_{3,1} &= b_{2,1}b_{1,2} - b_{1,1}b_{2,2} \\ &= (3)(1) - (1)(6) \\ &= -3 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} b_{3,2} &= b_{2,1}b_{1,3} - b_{1,1}b_{2,3} \\ &= (3)(2) - (1)(0) \\ &= 6 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} b_{4,1} &= b_{3,1}b_{2,2} - b_{2,1}b_{3,2} \\ &= (-3)(6) - (3)(6) \\ &= -36 \end{aligned}$$

Tenemos entonces:

$$\begin{array}{cccc} 1 & 1 & 2 & 0 \\ 3 & 6 & 0 & \\ -3 & 6 & 0 & \\ -36 & 0 & & \end{array}$$

UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE NUEVO LEÓN

DIRECCIÓN GENERAL DE BIBLIOTECAS

Podemos ver que los coeficientes de la primera columna varían de signo; no son todos positivos, por lo que concluimos que el *sistema es inestable*. Cabe mencionar que este método no nos dice cuantas raíces del polinomio característico tienen parte real positiva.

CAPITULO 5

APLICACIONES

5.1 Introducción

En este capítulo se analiza una aplicación del análisis de estabilidad a un control de nivel, el cual está compuesto por dos tanques, como se muestra en la figura 5.1. Para esto, tenemos que encontrar el modelo matemático de la planta y tratar de validarlo a base de pruebas experimentales.

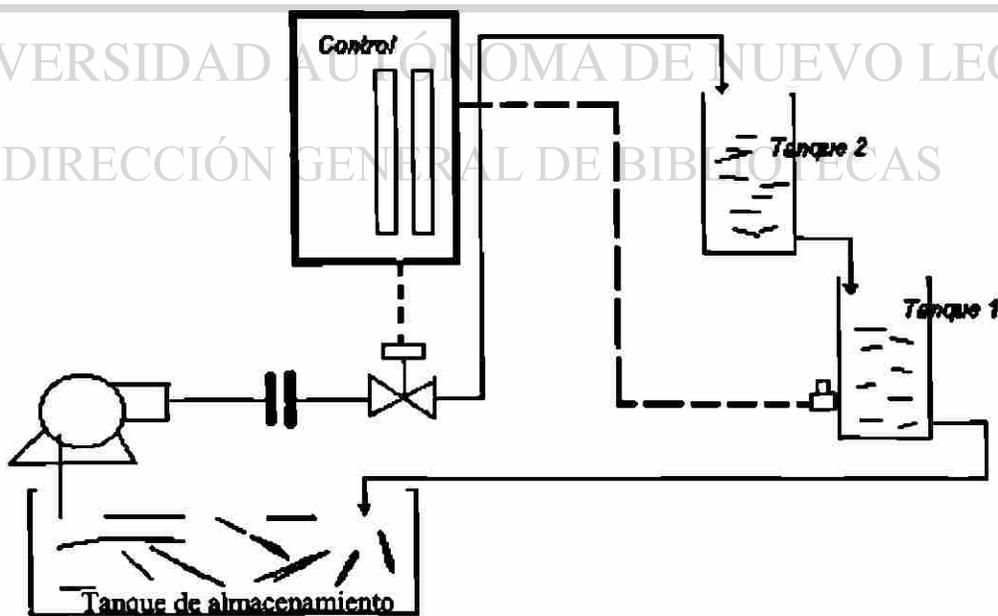


Figura 5.1

El sistema consiste de un tanque de almacenamiento de agua , el cual suministra el líquido a través de una bomba eléctrica. El líquido es pasado a través de un medidor de flujo y de una válvula de control a un tanque cilíndrico (Tanque 2). La salida del tanque 2 desemboca en el Tanque 1, cuyo nivel es medido. El flujo de salida es conducido al depósito de almacenamiento de agua. La variable de control (salida del sistema) es el nivel del tanque 1.

Las válvulas de control son los elementos de control más comunes, estas muestran la acción del sistema de control ajustando los flujos que afectan las variables controladas.

Los tanques en este proceso se encuentran abiertos a la atmósfera, consideraremos la temperatura constante. Las dimensiones de los dos tanques así como otro tipo de información necesaria se añaden en la siguiente lista de datos.

DATOS:

Tanque 1.

Diámetro: 12.5 cm

Altura: 23 cm.

Tanque 2.

Diámetro: 12.5 cm

Altura: 21 cm.

Datos generales.

Densidad: xxxxx

Nota: Toda la terminología y abreviaciones de variables empleadas se encuentran incluidas en la lista de abreviaciones.

5.2 Desarrollo del Modelo Matemático

El flujo del líquido a través de las válvulas está dado por la siguiente ecuación no lineal:

$$f(t) = C^v \sqrt{h(t)} \quad (5.1)$$

Para el tanque 1, tenemos:

$$f_1(t) = C^v v_1 \sqrt{h_1(t)} \quad (5.2)$$

Para el tanque 2, tenemos:

$$f_2(t) = C^v v_2 \sqrt{h_2(t)} \quad (5.3)$$

Debemos encontrar el modelo matemático que determine la función de transferencia que relacione el nivel del tanque 1 ($h_1(t)$) con el flujo de entrada ($f_i(t)$).

Empezaremos haciendo los balances de masa en estado no estacionario para los dos tanques; la fórmula general para el balance de masa es:

DIRECCIÓN GENERAL DE BIBLIOTECAS

$$\text{Masa de entrada} = \text{Masa de salida} + \text{Masa acumulada} \quad (5.4)$$

La masa acumulada del tanque está dada por:

$$m(t) = \rho A h(t) \quad (5.5)$$

- *Tanque 2.*

$$\rho f_1(t) - \rho f_2(t) = \rho A_2(t) \frac{dh_2(t)}{dt} \quad (5.6)$$

- *Tanque 1.*

$$\rho f_2(t) - \rho f_1(t) = \rho A_1(t) \frac{dh_1(t)}{dt} \quad (5.7)$$

Para el caso en estado estacionario, tenemos:

- *Tanque 2.*

$$\rho \bar{f}_1 - \rho \bar{f}_2 = 0 \quad (5.8)$$

- *Tanque 1.*

$$\rho \bar{f}_2 - \rho \bar{f}_1 = 0 \quad (5.9)$$

Las ecuaciones (5.2), (5.3), (5.6) y (5.7) describen el proceso, es decir, este conjunto de ecuaciones conforman el modelo matemático que describe al proceso. Antes de proceder a la obtención de las funciones de transferencia, es conveniente linealizar las ecuaciones que sean no lineales.

5.2.1 Linealización

La técnica de linealización es empleada para aproximar la respuesta de un sistema no lineal con ecuaciones diferenciales lineales, que estas a su vez pueden ser analizadas por las transformadas de Laplace. La aproximación lineal para las ecuaciones no lineales es válida para una región cerca de algún punto base de operación alrededor del cual se está haciendo dicha linealización; en este caso, seleccionaremos ese punto base de operación como el estado inicial estable y utilizaremos variables de desviación.

Cualquier función puede ser expandida en series de Taylor alrededor de un punto base, incluso funciones con dos o más variables [21]:

$$f[x_1(t), x_2(t), \dots] \cong f(\bar{x}_1, \bar{x}_2, \dots) + \frac{\partial f}{\partial x_1} [x_1(t) - \bar{x}_1] + \frac{\partial f}{\partial x_2} [x_2(t) - \bar{x}_2] + \dots \quad (5.10)$$

donde $\frac{\partial f}{\partial x_k} = \frac{\partial f}{\partial x_k} \Big|_{(\bar{x}_1, \bar{x}_2, \dots)}$, y $\bar{x}_1, \bar{x}_2, \dots$, son los valores bases de cada variable.

Donde, la derivada parcial es el cambio con respecto a una variable cuando las otras variables se mantienen constantes. Debido a que las ecuaciones (5.2) y (5.3) son ecuaciones no lineales, procedemos a su linealización, para lo cual utilizaremos las series de Taylor¹.

Linealizando $f_1(t)$, ecuación (5.2):

$$f_1(t) \approx \bar{f}_1 + D_1[h_1(t) - \bar{h}_1] \quad (5.11)$$

Donde:

$$D_1 = \frac{\partial f_1(t)}{\partial h_1(t)} \Big|_{\bar{h}_1} = \frac{1}{2} C v_1 (\bar{h}_1)^{-1/2} \quad (5.12)$$

Linealizando $f_2(t)$, ecuación (5.3):

$$f_2(t) \approx \bar{f}_2 + D_2[h_2(t) - \bar{h}_2] \quad (5.13)$$

Donde:

$$D_2 = \frac{\partial f_2(t)}{\partial h_2(t)} \Big|_{\bar{h}_2} = \frac{1}{2} C v_2 (\bar{h}_2)^{-1/2} \quad (5.14)$$

Ahora bien, las ecuaciones (5.6), (5.7), (5.11) y (5.13) son un conjunto de ecuaciones lineales que describen al proceso alrededor de sus puntos bases de operación que se utilizaron para su linealización, en este caso h_1 y h_2 .

¹ Brook Taylor (1685 - 1731), Matemático inglés

5.2.2 Función de transferencia

- Tanque 2

Sustituimos (5.13) en (5.6), tenemos:

$$\rho f_i(t) - \rho \bar{f}_2 - \rho D_2 [h_2(t) - \bar{h}_2] = \rho A_2(t) \frac{dh_2(t)}{dt} \quad (5.15)$$

restando (5.15) de (5.8):

$$\rho f_i(t) - \rho \bar{f}_2 - \rho D_2 [h_2(t) - \bar{h}_2] - \rho \bar{f}_1 + \rho \bar{f}_2 = \rho A_2(t) \frac{dh_2(t)}{dt} \quad (5.16)$$

entre D_2 , tenemos:

$$F_i(t) - D_2 H_2(t) = A_2(t) \frac{dH_2(t)}{dt} \quad (5.17)$$

$$\tau_2 \frac{dH_2(t)}{dt} + H_2(t) = K_2 F_i(t) \quad (5.18)$$

entonces el modelo (5.18) queda representado en variables de desviación (5.19) y (5.20), donde:

$$H_2(t) = h_2(t) - \bar{h}_2 \quad (5.19)$$

$$F_i(t) = f_i(t) - \bar{f}_i \quad (5.20)$$

$$\tau_2 = \frac{A_2}{D_2} = \text{seg.} \quad (5.21)$$

$$K_2 = \frac{1}{D_2} = \frac{m}{m^3/s} \quad (5.22)$$

- Tanque 1

Sustituimos (5.11) en (5.7), tenemos:

$$\rho f_2(t) - \rho \bar{f}_1 - \rho D_1 [h_1(t) - \bar{h}_1] = \rho A_1(t) \frac{dh_1(t)}{dt} \quad (5.23)$$

restando (5.23) de (5.9):

$$\rho f_2(t) - \rho \bar{f}_1 - \rho D_1 [h_1(t) - \bar{h}_1] - \rho \bar{f}_2 + \rho \bar{f}_1 = \rho A_1(t) \frac{dh_1(t)}{dt} \quad (5.24)$$

sabemos que:

$$f_2(t) = \bar{f}_2 + D_2 [h_2(t) - \bar{h}_2] \quad (5.25)$$

entonces:

$$f_2(t) - \bar{f}_2 = D_2 [h_2(t) - \bar{h}_2] \quad (5.26)$$

por lo tanto, para la ecuación (5.24) tenemos:

$$D_2 H_2(t) - D_1 H_1(t) = A_1(t) \frac{dH_1(t)}{dt} \quad (5.27)$$

entre D_1 , tenemos:

$$\tau_1 \frac{dH_1(t)}{dt} + H_1(t) = K_1 H_2(t) \quad (5.28)$$

entonces el modelo (5.28) queda representado en variables de desviación (5.29) y (5.30), donde:

$$H_1(t) = h_1(t) - \bar{h}_1 \quad (5.29)$$

$$F_2(t) = f_2(t) - \bar{f}_2 \quad (5.30)$$

$$\tau_1 = \frac{A_1}{D_1} = \text{seg.} \quad (5.31)$$

$$K_1 = \frac{D_2}{D_1} = \text{Adimensional} \quad (5.32)$$

La ecuación (5.18) relaciona el nivel del tanque 2 con la entrada o flujo de entrada. La ecuación (5.28) relaciona el nivel del segundo tanque, con el nivel del primer tanque.

Tomando la Transformada de Laplace para las ecuaciones (5.18) y (5.28), tenemos:

- Para la ecuación (5.18)

$$\tau_2 s H_2(s) + H_2(s) = K_2 F_i(s) \quad (5.33)$$

$$H_2(s)[\tau_2 s + 1] = K_2 F_i(s) \quad (5.34)$$

$$H_2(s) = \frac{K_2}{\tau_2 s + 1} F_i(s) \quad (5.35)$$

- Para la ecuación (5.28)

$$\tau_1 s H_1(s) + H_1(s) = K_1 H_2(s) \quad (5.36)$$

$$H_1(s)[\tau_1 s + 1] = K_1 H_2(s) \quad (5.37)$$

$$H_1(s) = \frac{K_1}{\tau_1 s + 1} H_2(s) \quad (5.38)$$

Sustituimos (5.35) en (5.38) y obtenemos la función de transferencia:

$$H_1(s) = \frac{K_2 K_1}{(\tau_2 s + 1)(\tau_1 s + 1)} F_i(s) \quad (5.39)$$

5.3 — Determinación de los coeficientes de la función de transferencia

Una vez teniendo la función de transferencia, el siguiente paso es obtener los valores de los coeficientes de la función de transferencia, es decir, constantes de tiempo (τ_1 y τ_2) y las ganancias (K_1 y K_2); por lo que haremos uso de las prácticas experimentales y de algunas ecuaciones.

5.3.1 Determinación de Cv

Una válvula de control actúa como una variable de restricción en procesos de tubería, con el simple hecho de abrir y cerrar; esto cambia la resistencia para el flujo y con esto el flujo mismo también. La señal de salida del controlador posiciona la válvula, determinando la posición de la válvula se determina el grado de restricción de flujo. Por

lo tanto, la señal de salida controlada es la entrada para la válvula, y el flujo es la salida de la válvula.

Para obtener el coeficiente de la válvula C_v , procederemos de manera experimental con pruebas de restricciones de la misma y la utilización de algunas fórmulas.

Haciendo el balance de masa de la figura 5.2, tenemos:

$$\frac{1}{A(t)} f_i(t) - \frac{1}{A(t)} f_o(t) = \frac{dh(t)}{dt} \quad (5.40)$$

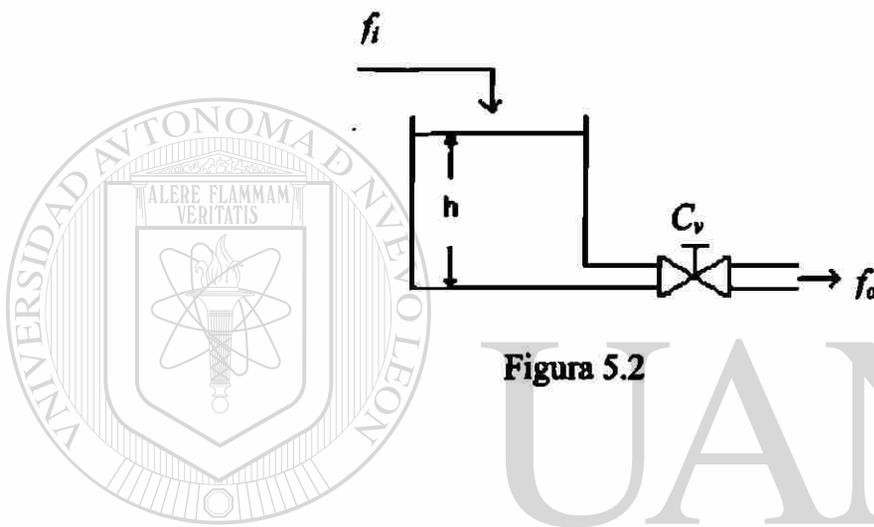


Figura 5.2

donde f_o se calcula por la ecuación (5.1); si $f_i = 0 \therefore$

$$\frac{dh(t)}{dt} + \frac{C_v}{A(t)} \sqrt{h(t)} = 0 \quad (5.41)$$

sea $p = \sqrt{h(t)} \therefore h(t) = p^2$, haciendo uso de la regla de la cadena, obtenemos, $\dot{h} = 2pp$ sustituyendo en la ecuación (5.41):

$$2pp + \frac{C_v}{A(t)} p = 0 \quad (5.42)$$

$$p = -\frac{C_v}{2A(t)} t + C \quad (5.43)$$

Ahora bien, sustituyendo $h = p^2$, tenemos:

$$h(t) = \left(-\frac{C_v}{2A(t)}t + C \right)^2 \quad (5.44)$$

Esta última ecuación (5.44), determina como cambia el nivel del tanque (tiende a cero) con una cierta restricción de salida y sin flujo de entrada ($f_i = 0$). Tenemos ahora que determinar el valor de C ; si $t = 0$ en un nivel inicial (h_o):

$$h_o(t) = \left(-\frac{C_v}{2A(t)}t + C \right)^2 \quad (5.45)$$

por lo que; $C = \sqrt{h_o(t)}$, sustituyendo esto en la ecuación (5.44), tenemos:

$$h(t) = \left(-\frac{C_v}{2A(t)}t + \sqrt{h_o(t)} \right)^2 \quad (5.46)$$

Despejamos C_v de (5.46), y tomaremos el tiempo que se llevan vaciarse los recipientes, es decir, sea h_f el nivel final y t_f el tiempo de vaciado, tenemos entonces:

$$C_v = \frac{2A(\sqrt{h_o} - \sqrt{h_f})}{t_f} \quad (5.47)$$

Las mediciones de campo obtenidas se encuentran en la tabla 5.1

| | h_o | h_f | t_f |
|----------|-------|-------|-------|
| TANQUE 1 | 23 | 3 | 27.9 |
| TANQUE 2 | 23 | 3 | 25.9 |

Tabla 5.1

Obteniendo con esto para el tanque 1 un $Cv_1 = 36.25$ y para el tanque 2 $Cv_2 = 39.03$. Después de varias pruebas, se proponen los valores de nivel como estado estable, $h_2 = 9 \text{ Cm}$ y $h_1 = 11 \text{ Cm}$, para el tanque dos y uno respectivamente. Sustituyendo estos valores en las ecuaciones (5.12), (5.14), (5.21), (5.22), (5.31) y (5.32), obtenemos las constantes de tiempo y ganancias del sistema:

Para el tanque 2:

$$H_2(s) = \frac{0.1537}{25.38s + 1} F_i(s) \quad (5.48)$$

Para el Tanque 1:

$$H_1(s) = \frac{1.19}{30.24s + 1} H_2(s) \quad (5.49)$$

De donde obtenemos:

$$H_1(s) = \frac{0.1829}{(25.38s + 1)(30.24s + 1)} F_i(s) \quad (5.50)$$

Cuando el denominador de estas dos funciones de transferencia es expandido en forma polinomial, la potencia de s se vuelve 2; por lo que esta función de transferencia es llamada: *función de transferencia de segundo orden*.

El proceso aquí mostrado es referido a un sistema no interactivo, ya que no hay completa interacción entre las variables. Esto es, el nivel del segundo tanque afecta el nivel del primer tanque; pero el nivel del primer tanque no afecta el nivel del segundo tanque. El nivel del primer tanque no retroalimenta al efecto del nivel del segundo tanque. La relación de causa y efecto tiene solo una trayectoria.

La función de transferencia describe completamente las características de un proceso lineal y para procesos no lineales, aquellos valores que estén alrededor de su linealización.

5.4 Estabilidad

Ahora bien, de la ecuación (5.50), podemos aplicar los métodos antes visto, para deducir, si el sistema es o no estable. Utilizaremos el Matlab, para obtener las gráficas. El diagrama de Bode de la figura 5.3, nos dice que el sistema es estable, la gráfica de la función de transferencia no pasa por la magnitud de $|G(j\omega)H(j\omega)|$ igual a la unidad. por otro lado la frecuencia a la cual la función de transferencia corta el ángulo de fase de -180° es infinita.

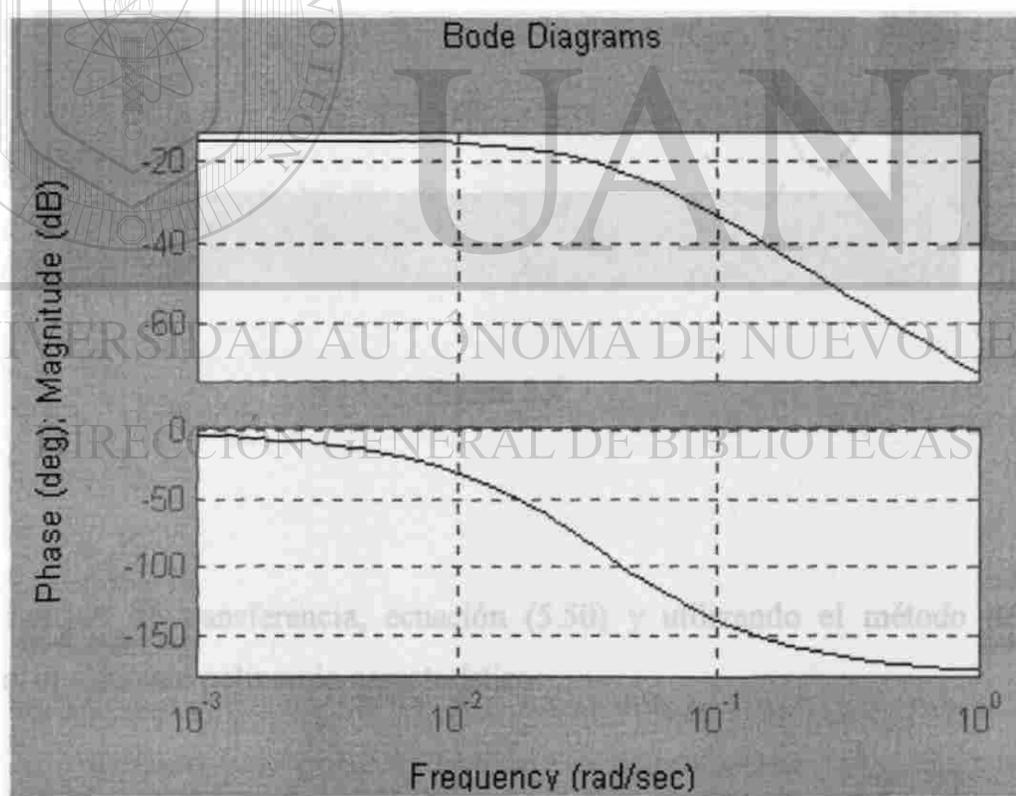
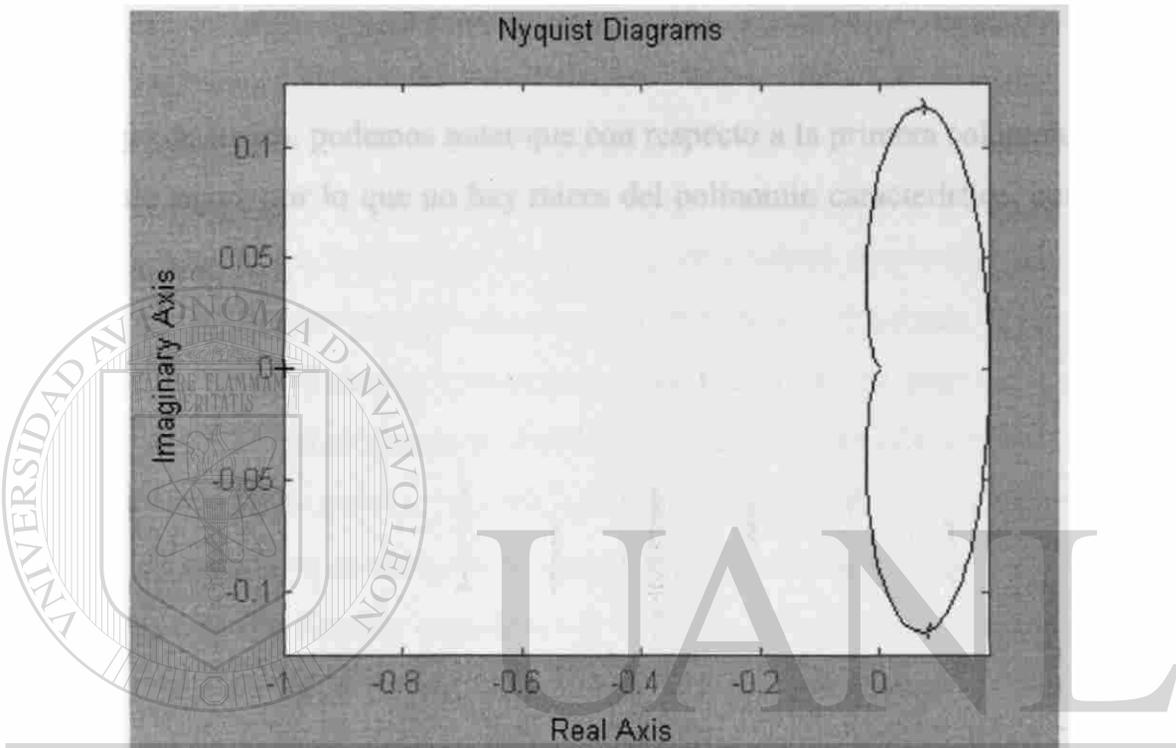


Figura 5.3

En la figura 5.4, podemos apreciar el comportamiento de la función de transferencia de lazo abierto, donde notamos que esta no rodea el punto $(-1, j0)$, deduciendo con esto que el sistema es estable.



UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE NUEVO LEÓN
Figura 5.4
 DIRECCIÓN GENERAL DE BIBLIOTECAS

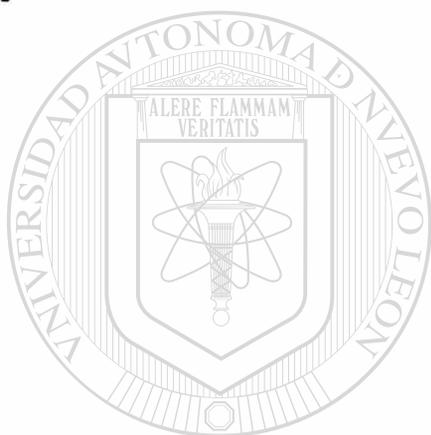
De la función de transferencia, ecuación (5.50) y utilizando el método de Routh, tenemos, el siguiente polinomio característico:

$$F(s) = 767.49 s^2 + 55.62 s + 1.1829 = 0 \quad (5.51)$$

Se agrupan los coeficientes de la ecuación, en filas y columnas:

$$\begin{array}{rcc}
 S^2 & 767.49 & 1.1829 \\
 S^1 & 55.62 & 0 \\
 S^0 & 1.1829 &
 \end{array} \quad (5.52)$$

Del arreglo de Routh, podemos notar que con respecto a la primera columna, no existen cambios de signo, por lo que no hay raíces del polinomio característico, con parte real positiva.



UANL

UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE NUEVO LEÓN

DIRECCIÓN GENERAL DE BIBLIOTECAS



CAPITULO 6

CONCLUSIONES

La estabilidad de un sistema lineal se puede obtener tanto de su representación entrada-salida como en su representación en variables de estado.

La solución homogénea de ecuaciones diferenciales con coeficientes constantes de sistemas SISO corresponde a la respuesta transitoria del sistema, y esta gobernada por las raíces de la ecuación característica, las cuales nos proporcionan información suficiente para saber si el sistema es estable. Para que un sistema sea estable, se dice por definición, que *el sistema es estable de entrada-acotada/salida-acotada (BIBO), o simplemente estable, si su salida es acotada para una entrada acotada.*

Para sistemas lineales invariantes en el tiempo, la estabilidad se puede determinar al verificar la ubicación de las raíces de la ecuación característica del sistema o el determinante de $(sI - A)$ de la matriz de transferencia. Una condición necesaria y suficiente para que el sistema sea estable es que las partes reales de las raíces de la ecuación característica sean negativas o equivalentemente, los valores propios de la matriz A , tengan parte real negativa, esto es, que se localicen en el semiplano izquierdo del plano s .

El análisis desarrollado bajo el dominio de la frecuencia, consta de métodos gráficos que analizan el comportamiento del sistema de lazo cerrado a partir de su función de lazo abierto; por ejemplo el criterio de Nyquist provee información sobre la diferencia entre el número de polos y ceros de la función de transferencia en lazo cerrado que están en el semiplano derecho del plano s mediante la observación del comportamiento de la gráfica de Nyquist de la función de transferencia de lazo abierto. Para el caso de los diagramas de Bode, se puede analizar la estabilidad a partir de las

gráficas de magnitud y fase en decibeles y grados respectivamente de la función de transferencia de lazo abierto en función de la frecuencia.

Ahora bien, en el espacio de los coeficientes, tenemos el criterio de Routh-Hurwitz, o la tabla equivalente de Routh, donde el problema de estabilidad se centra en los cambios de signo o se transforma a un problema de positividad de un polinomio, respectivamente. Para esto, en el criterio de Routh-Hurwitz, prueba si cualquiera de las raíces de la ecuación característica está en el semiplano derecho del plano s , este es un método algebraico que proporciona información sobre la estabilidad absoluta de un sistema lineal e invariante en el tiempo que tiene una ecuación característica con coeficientes constantes. La tabla equivalente de Routh propuesta por el Dr. Cesar Elizondo, determina estabilidad robusta de sistemas lineales invariantes en el tiempo, de múltiple entrada y múltiple salida, originando con esto polinomios característicos que pueden tener incertidumbre paramétrica.

Los métodos gráficos aparte de proporcionarnos información acerca de estabilidad absoluta, también podemos obtener información sobre estabilidad relativa. Por lo que para fines prácticos de diseño, es conveniente apoyarse con alguno de estos métodos gráficos.

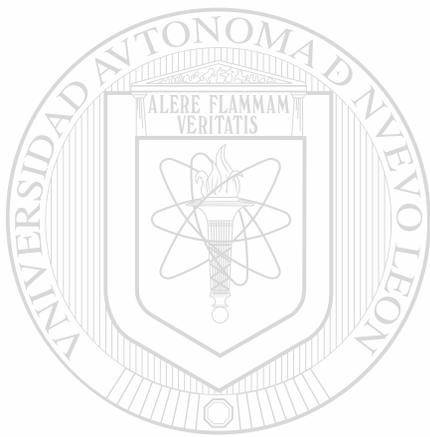
UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE NUEVO LEÓN

DIRECCIÓN GENERAL DE BIBLIOTECAS

BIBLIOGRAFIA

- [1] Barmish B. Ross, **New Tools for Robustness of Linear Systems**, Macmillan Publishing Company, 1994.
- [2] Borrie A. John, **Modern Control Systems a Manual of Design Methods**, Prentice Hall, 1986.
- [3] Brogan L. William, **Modern Control Theory**, Third Edition Prentice Hall
- [4] Chen C.T. **Linear System Theory and Design**.
- [5] D'azzo J. John, Constantine H. Houpis, **Linear Control System Analysis and Design**
- [6] Distefano, Stubberud y Williams; **Retroalimentación y sistemas de control**, segunda edición, Mc Graw Hill.
- [7] Elizondo Cesar, **Estabilidad y Controlabilidad Robusta de Sistemas Lineales con Incertidumbre Multilineal**. 1999.
- [8] Evans R. W. **Graphical Analysis of Control Systems**, Transactions AIEE, vol. 67 1948 .
- [9] Eveleigh W. Virgil , **Control Systems Design**, Mc Graw hill, 1972 .
- [10] Johnson R. Johnny & David E. Johnson, **Linear System Analysis**, 1981, Krieger.
- [11] Kreyszig Erwin, **Matemáticas Avanzadas para Ingeniería**, Limusa, 1990.
- [12] Kuo C. Benjamin, **Sistemas de Control Automático**, Prentice Hall, Séptima Edición.
- [13] Kwakernaak Huibert, Okko H. Bosgra, **Design Methods for Control Systems**, Dutch Institute of Systems and Control, Winter term 1997-1998
- [14] Leigh R. J. **Control Theory a guided tour**
- [15] Mikhailov A. **Method of Harmonic Analysis in Control Theory**, Automatika i Telemekhanika, Vol. 3, pp. 27-81, 1938.
- [16] Murphy J. Gordon, **Basic Automatic Control Theory**, D. Van Nostrand
- [17] Ogata Katsuhiko, **Ingeniería de Control Moderna**, Prentice Hall, Segunda Edición.

- [18] Raven H. Francis, *Automatic Control Engineering*, Cuarta Edición, Mc. Graw Hill
- [19] Rodríguez Ávila Jesús, *Introducción a la Ingeniería del control Automático*, Mc Graw Hill, 1998.
- [20] Shinnars M. Stanley, *Modern Control System Theory and Application*, Segunda Edición, Addison Wesley.
- [21] Smith A. Carlos and Armando B. Corripio, *Principles and Practice of Automatic Process Control*, J. Wiley, Segunda Edición
- [22] <http://www.brunel.ac.uk/~emstrsp/mn2007a/mn200034.htm> MN2007A: Linear Systems and Control
©Dr. R. S. Powell, January 12, 1999.



UANL

UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE NUEVO LEÓN

®

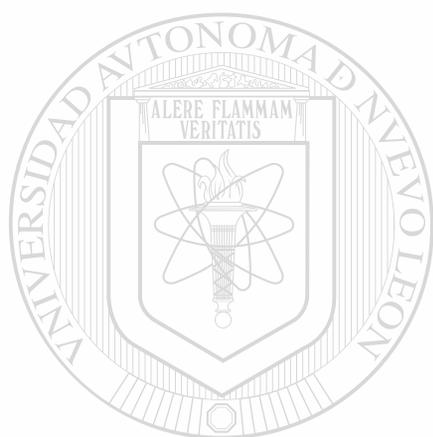
DIRECCIÓN GENERAL DE BIBLIOTECAS

* Literatura Clásica

* Literatura Clásica

LISTADO DE TABLAS

| | | |
|------------------|--|-----------|
| Tabla 3.1 | Valores de magnitud y ángulo, para la ecuación (3.41) | 59 |
| Tabla 5.1 | Mediciones de campo de los tanques de nivel | 89 |



UANL

UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE NUEVO LEÓN

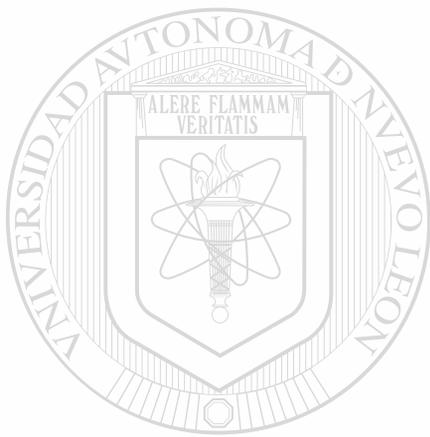
®

DIRECCIÓN GENERAL DE BIBLIOTECAS

LISTADO DE FIGURAS

| | |
|---|----|
| Figura 2.1 Diagrama de bloques de las ecuaciones (2.8) y (2.9) | 13 |
| Figura 2.2 Regiones de estabilidad | 23 |
| Figura 3.1 Características de respuesta en frecuencia de la ecuación (3.6) | 28 |
| Figura 3.2 Ejemplo de gráficas polares | 29 |
| Figura 3.3 Algunos polos y ceros arbitrarios de la ecuación (3.10) | 33 |
| Figura 3.4 Trayectoria de Nyquist | 34 |
| Figura 3.5 (a) Plano $1 + GH$. (b) Plano GH | 35 |
| Figura 3.6 Plano GH estable | 35 |
| Figura 3.7 Trayectoria O, Q | 38 |
| Figura 3.8 Márgenes de fase y ganancia para sistemas estables e inestables | 41 |
| Figura 3.9 Márgenes de módulo y de retraso | 42 |
| Figura 3.10 Gráfica de Bode de una constante | 44 |
| Figura 3.11 Gráfica de Bode de factores de integración | 46 |
| Figura 3.12 Gráfica de Bode de factores de diferenciación | 47 |
| Figura 3.13 Gráfica de Bode de un término de primer orden con retardo de fase | 48 |
| Figura 3.14 Gráfica de Bode de un término de primer orden de adelanto de fase | 49 |
| Figura 3.15 Gráfica de Bode de un término cuadrático de atraso de fase | 52 |
| Figura 3.16 Sistema con retroalimentación unitaria | 54 |
| Figura 3.17 Carta de Nichols | 57 |
| Figura 3.18 Carta de Nichols de la ecuación (3.41) | 59 |
| Figura 3.19 $\theta_i(\omega)$ es una función estrictamente creciente de ω | 60 |
| Figura 4.1 Magnitudes y ángulos de la ecuación (4.30) | 73 |
| Figura 4.2 Lugar geométrico de las raíces para la ecuación (4.35) | 78 |
| Figura 5.1 Control de nivel de tres tanques | 81 |
| Figura 5.2 Coeficiente de la Válvula (C_v) | 90 |
| Figura 5.3 Diagrama de Bode de la ecuación (5.50) | 93 |

Figura 5.4 Diagrama de Nyquist de la ecuación (5.50)



UANL

UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE NUEVO LEÓN

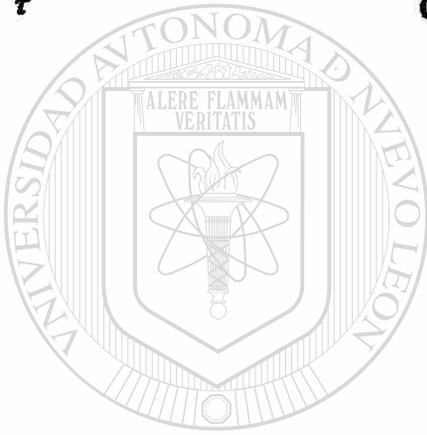
®

DIRECCIÓN GENERAL DE BIBLIOTECAS

GLOSARIO

| | |
|---|---|
| <i>SISO</i> | Single Input Single Output |
| <i>MIMO</i> | Multi Input Multi Output |
| <i>FCVF</i> | Forma Canónica en Variables de Fase |
| <i>FCC</i> | Forma Canónica Controlable |
| <i>BIBO</i> | Bounded Input Bounded Output |
| <i>G(s)</i> | Función de Transferencia |
| <i>Y(s)</i> | Transformada de Laplace de $y(t)$ |
| <i>U(s)</i> | Transformada de Laplace de $u(t)$ |
| $y(t)$ | Variable de salida del sistema en función del tiempo |
| $u(t)$ | Variable de entrada del sistema en función del tiempo |
| a_n, b_m | Coefficientes constantes |
| $x_1(t), x_2(t), \dots, x_n(t)$ | Variabes de estado |
| $\dot{x}_1(t); \dot{x}_2(t), \dots, \dot{x}_n(t)$ | Ecuaciones de estado |
| <i>A</i> | Matriz de estado de la ecuación lineal invariante en el Tiempo con coeficientes constantes |
| <i>B</i> | Matriz de entrada con coeficientes constantes |
| <i>C</i> | Matriz de salida con coeficientes constantes |
| <i>D</i> | Matriz de transmisión directa con coeficientes constantes |
| $\phi(t)$ | Matriz de transición de estado |
| <i>I</i> | Matriz identidad |
| ω_ϕ | Frecuencia del cruce de ganancia o frecuencia del margen de fase |
| ω_ϕ | Frecuencia del cruce de fase o frecuencia de margen de ganancia |
| ω_p | Frecuencia de resonancia del sistema |
| s_m | Margen de módulo |
| τ_m | Margen de retraso |

| | |
|------------------|--|
| ζ | Factor de amortiguamiento |
| τ | Constante de tiempo |
| ϕ | Ángulo de fase |
| $M(\omega)$ | Componente de magnitud de la función de transferencia |
| $\alpha(\omega)$ | Componente de fase de la función de transferencia |
| M_p | Valor máximo de magnitud |
| C_v | Coefficiente de la válvula |
| ρ | Densidad del agua |
| $h(t)$ | Nivel del tanque |
| $f(t)$ | Flujo del líquido a través de las válvulas |
| τ | Constante de tiempo |



UANL

UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE NUEVO LEÓN

®

DIRECCIÓN GENERAL DE BIBLIOTECAS

APENDICE A

DETERMINACION DE LAS RAICES DE LA ECUACION CARACTERISTICA

Dada la importancia que tiene conocer las raíces de la ecuación característica, debido a que proporcionan información importante en el comportamiento de un sistema, como lo es el saber su condición de estabilidad, en esta sección mencionamos métodos que nos ayudan a conocer dichas raíces, sin importar el orden del polinomio. En la determinación de respuesta en el tiempo de un sistema, después de suministrar una entrada, es necesario determinar las raíces de la ecuación característica que gobiernan al sistema; esta ecuación puede ser de orden n . Existen varios métodos enfocados en determinar las raíces de dicha ecuación, aquí haremos mención solo de algunos. La fórmula cuadrática general es una de ellas y aunque existe una fórmula similar para la solución de un sistema de tercer orden, resulta ser más compleja. Los métodos que a continuación se presentan pueden resolver fácilmente sistemas tanto de tercer orden como de orden n .

DIRECCIÓN GENERAL DE BIBLIOTECAS

A.1 Método de repetición

El método de repetición aproxima la determinación de las raíces reales. Para esto, consideremos:

$$F(s) = s^n + a_1s^{n-1} + \dots + a_{n-2}s^2 + a_{n-1}s + a_n = 0$$

Entonces si q es una raíz de esta ecuación,

$$q = \beta(q) = -1/a_{n-1}(q^n + a_1q^{n-1} + \dots + a_{n-2}q^2 + a_n)$$

si s_1 es una buena aproximación para la raíz, entonces $s_2 = \beta(s_1)$ es una mejor aproximación, siempre que $|\beta'(s)| < 1$ en la vecindad de q . Para ejemplificar este método, tomemos la siguiente ecuación:

$$F(s) = s^3 + 5s^2 + 8s + 5 = 0$$

Una primera aproximación a una raíz es obtenida, notando que:

$$F(-2) = 1$$

y

$$F(-3) = -1$$

Por lo tanto, s_1 se considera que sea -2.5 . Para la función dada,

$$\beta(s) = -\frac{s^3 + 5s^2 + 5}{8}$$

$$\beta'(-2.5) = -0.78$$

Las aproximaciones sucesivas convergerán alrededor de la raíz. Las aproximaciones sucesivas son:

$$s_1 = -2.5$$

$$s_2 = -\frac{(-2.5)^3 + 5(-2.5)^2 + 5}{8} = -2.58$$

$$s_3 = -2.64$$

·
·
·

$$s_7 = -2.74$$

$$s_8 = -2.75$$

$$s_9 = -2.75$$

Por lo tanto,

$$q \cong -2.75$$

A.2 Método de Horner

Las raíces reales de la ecuación característica de orden n pueden ser determinadas para cualquier grado de exactitud utilizando el método de Horner, el cual consiste de transformaciones repetidas de una ecuación en las raíces de otra ecuación del cual difieren de aquellas de la ecuación original por una constante. El método de Horner esta basado en los siguientes dos teoremas que conciernen al polinomio $F(s)$ de grado n , con coeficientes reales constantes.

1. Si $F(a) < 0$ y $F(b) > 0$ entonces un número impar de raíces reales de la ecuación

$$F(s) = 0$$

permanecen en el intervalo entre a y b

2. Si

$$F(s) = a_0s^n + a_1s^{n-1} + \dots + a_n = 0$$

si la división de $F(s)$ por $s - h$ produce un cociente $Q_1(s)$ y un residuo R_1 , si la división de $Q_1(s)$ por $s - h$ produce un cociente $Q_2(x)$ y un residuo R_2 , y así sucesivamente hasta que una constante, Q_n es obtenida como coeficiente final, y si el último cociente y los residuos son usados para formar la ecuación:

$$Q_n u^n + R_{n-1} u^{n-1} + R_{n-2} u^{n-2} + \dots + R_2 u + R_1 = 0,$$

Entonces las raíces de esta ecuación son h menos que aquellas de la ecuación original

$$F(s) = 0$$

esto es,

$$u = s - h$$

Podemos ilustrar este método bajo el siguiente ejemplo. Sea:

$$F(s) = s^3 + s - 12 = 0$$

Por el primer teorema, se determina que una raíz real se encuentra entre 2 y 3.

Dividiendo $F(s)$ por $s - 2$ repetidamente nos da:

| | | | | |
|---|---|----|-----|---|
| 1 | 0 | 1 | -12 | 2 |
| | | | | |
| | 2 | 4 | 10 | |
| 1 | 2 | 5 | -2 | |
| | 2 | 8 | | |
| 1 | 4 | 13 | | |
| | 2 | | | |
| 1 | 6 | | | |

Por lo tanto, la primera ecuación transformada es:

$$u_1^3 + 6u_1^2 + 13u_1 - 2 = 0$$

Las raíces de esta ecuación permanecen entre 0 y 1. Para este valor, por lo tanto u_i^3 y u_i^2 son pequeñas comparadas con u_i y 2. El próximo dígito en la raíz puede ser aproximado resolviendo:

$$13u_i - 2 = 0$$

el cual revela que la solución es del orden de 0.1. Utilizando la división sintética se puede determinar si la raíz permanece entre 0.1 y 0.2:

| | | | | |
|---|-----|-------|------------|-----|
| 1 | 6 | 13 | -2 | 0.2 |
| | 0.2 | 1.24 | 2.848 | |
| 1 | 6.2 | 14.24 | 0.848 > 0 | |
| 1 | 6 | 13 | -2 | 0.1 |
| | 0.1 | 0.61 | 1.361 | |
| 1 | 6.1 | 13.61 | -0.639 < 0 | |

Se observa que la raíz se encuentra entre 0.1 y 0.2. Continuando con el segundo proceso de la división sintética de arriba, nos da la segunda ecuación transformada de:

$$u_2^3 + 6.3u_2^2 + 14.23u_2 - 0.639 = 0$$

resolviendo $14.23u_2 - 0.639 = 0$, nos da 0.04 para el siguiente intento. Tenemos entonces:

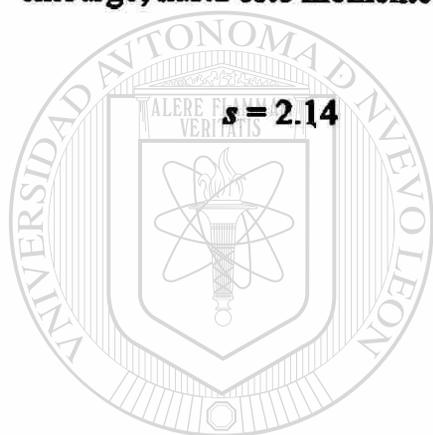
| | | | | |
|---|------|---------|------------|------|
| 1 | 6.3 | 14.23 | -0.639 | 0.05 |
| | 0.05 | 0.3175 | 0.7273 | |
| 1 | 6.35 | 14.5475 | 0.0883 > 0 | |
| 1 | 6.3 | 14.23 | -0.639 | 0.04 |
| | 0.04 | 0.2536 | 0.579 | |
| 1 | 6.34 | 14.4836 | -0.060 < 0 | |
| | 0.04 | 0.2552 | | |

| | | |
|-------|------|---------|
| 1 | 6.38 | 14.7388 |
| | 0.04 | |
| <hr/> | | |
| 1 | 6.42 | |

De esta manera, se encuentra que la raíz de la segunda ecuación transformada se encuentra entre 0.04 y 0.05 y que la tercera ecuación transformada es :

$$u_3^3 + 6.4u_3^2 + 14.7388u_3 - 0.060 = 0$$

El proceso puede continuar, dependiendo del grado de exactitud que se requiera, sin embargo, hasta este momento notamos que la solución es:



UANL

UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE NUEVO LEÓN

®

DIRECCIÓN GENERAL DE BIBLIOTECAS

APENDICE B

SISTEMAS DE CONTROL CON MATLAB

B1 Gráficas de Bode y Nyquist

%Función de transferencia de lazo abierto

```
P=[0 -1 -5];
```

```
num=5;
```

```
den=poly(P);
```

%Especificar el rango de w de interés para las graficas de Bode

```
w=logspace(-1,2,200);
```

```
[mag, phase]=bode(num, den, w);
```

%Obtener la gráfica de Bode

```
subplot(2,1,1)
```

```
semilogx(w, 20*log10(mag))
```

%Ajuste los límites de los ejes

```
axis([0.1,100,-40,20]);
```

```
hold off
```

%Etiquetar los ejes y mostrar la gráfica en pantalla

```
title('Example'), xlabel('omega (rad/sec)'), ylabel('dB'), grid
```

```
subplot(2,1,2)
```

```
semilogx(w, phase)
```

%Ajuste los ejes

```
axis([0.1,100,-270,0]);
```

%Dibuja una línea en fase=-180°

```

hold on
semilogx([0.1 100], [-180 -180]);
hold off
xlabel('omega (rad/sec)'), ylabel('Grados'), grid
%prtsc
pause
%
%Obtener la gráfica de Nyquist
clf
w=logspace(log10(0.5), log10(20), 200);
nyquist(num, den, w);
hold on
num=50;
nyquist(num, den, w);
hold off
axis([-2 0 -0.8 0.8]);
%prtsc

```

B2 Comandos de Matlab

Creación de modelos LTI

- ss** – Crea un modelo en el espacio de estado .
- zpk** – Crea una ganancia de modelo cero/polo.
- tf** – Crea un modelo de la función de transferencia.
- filt** – Especifica un filtro digital.
- set** – Ajusta/modifica propiedades de los modelos LTI.
- ltiprops** – Propiedades de los sistemas LTI.

Extracción de información

- ssdata** - Extrae matrices de espacio de estado.
- zpkdata** – Extrae información de ganancia/cero/polo.

tfdata – Extrae numerador y denominador.

get – Acceso valores de propiedades de modelos LTI.

Características del modelo

class – Tipo del modelo ('ss', 'zpk', or 'tf').

size – Tamaños de los modelos.

ndims – Número de dimensiones.

reshape – Rehacer modelo de registros de LTI.

isempty – Confirmación de matrices vacías de modelos LTI.

isct – Checa si el modelo del sistema LTI es un sistema de tiempo continuo.

isdt – Confirma modelos para tiempo discreto.

isproper – Confirma si los modelos LTI son propios.

issiso – Confirma para sistemas SISO.

isa – Confirma si el modelo LTI es del tipo dado.

Conversiones

ss - Conversión a espacio de estado.

zpk – Conversión a ganancia/polo/cero.

tf - Conversión a función de transferencia.

c2d – Conversión de continuo a discreto.

d2c – Conversión de discreto a continuo.

Operaciones aritméticas

+ y **-** - Suma y resta sistemas LTI (conexión paralela).

***** - Multiplicación de sistemas LTI (conexiones en serie).

**** - División izquierda – $\text{sys1} \backslash \text{sys2}$ significa $\text{inv}(\text{sys1}) * \text{sys2}$.

/ - División derecha – $\text{sys1} / \text{sys2}$ significa $\text{sys1} * \text{inv}(\text{sys2})$.

^ - Modelo de potencias LTI.

[.] – Concatenación Horizontal/vertical de sistemas LTI

cat – Concatenación de registros LTI.

inv – Inversa de un sistema LTI

Modelos dinámicos

pole, eig – Sistema de polos.

zero - Sistema (transmisión) de ceros.

pzmap - Mapa de polos y ceros.

dcgain – Ganancia (baja frecuencia) D.C.

norm - Normas de sistemas LTI.

covar – Covarianza de respuesta al ruido blanco.

damp - frecuencia natural y amortiguamiento de sistemas de polos.

esort – Seleccionar polos continuos por parte real.

dsort – Seleccionar polos discretos por magnitud.

State-space models

rss,drss – Modelos de espacio de estados estables aleatorios.

ss2ss – Transformación de coordenadas de estado.

canon – Formas canónicas de espacio de estados.

ctrb, obsv – Matrices de controlabilidad y observabilidad.

gram – Gramianos de controlabilidad y observabilidad.

ssbal – Balance diagonal de realizaciones de espacio de estado.

balreal – Balance entrada/salida base-Gramiano.

modred – Reducción de modelos de estado.

minreal – Realización mínima y cancelación polo/cero.

augstate – Aumento de salida por anexo de estados.

Respuesta en el tiempo

step – Respuesta escalón.

impulse – Respuesta impulso.

initial – Respuesta de sistemas de espacio de estados con estado inicial dado.

lsim – Respuesta a entradas arbitrarias.

ltiview – Análisis de respuesta GUI.

gensig – Generación de señal de entrada por LSIM.

stepfun – Generación entrada escalón unitario.

Respuesta en frecuencia

bode – Gráfica de Bode de respuesta en frecuencia.

sigma – Gráfica de frecuencia de un valor singular.

nyquist – Gráfica de Nyquist.

nichols – Carta de Nichols.

ltiview – Análisis de respuesta GUI.

evalfr – Evaluación de respuesta en frecuencia en una frecuencia dada.

freqresp – Respuesta en frecuencia sobre una red de frecuencia.

margin – Márgenes de ganancia y fase.

Interconexión de sistemas

append – Grupo de sistemas LTI por anexos de entrada y salida.

parallel – Conexión paralela generalizada.

series – Conexión en serie generalizada.

feedback – Conexión en retroalimentación de dos sistemas.

lft – Interconexión de retroalimentación generalizada.

connect – Derivación de un modelo de espacio de estado de la descripción de un diagrama de bloque

Herramientas de diseño clásico

rlocus – Evans, lugar geométrico de las raíces.

rlocfind – Determinación interactiva de la ganancia en el lugar de las raíces.

rltool – Diseño del lugar de las raíces GUI.

acker – Colocación de polos SISO.

place – Colocación de polos MIMO .

estim – Forma del estimador dada la ganancia del estimador.

reg – Forma del regulador dada la retroalimentación de estado y ganancias del estimador.

Herramientas de diseño LQG

lqr,dlqr – Regulador de retroalimentación de estado lineal cuadrático (LQ).

lqry – Regulador LQ con peso en la salida.

lqrd – Regulador LQ discreto para plantas continuas.

kalman – Estimador de Kalman .

kalmd – Estimador discreto de Kalman para plantas continuas.

lqgreg – Forma del regulador LQG dada la ganancia LQ y el estimador de Kalman.

Solución de ecuación de matrices

lyap – Solución continua de la ecuación de Lyapunov.

dlyap – Solución discreta de la ecuación de Lyapunov.

care – Solución continua de la ecuación algebraica de Riccati.

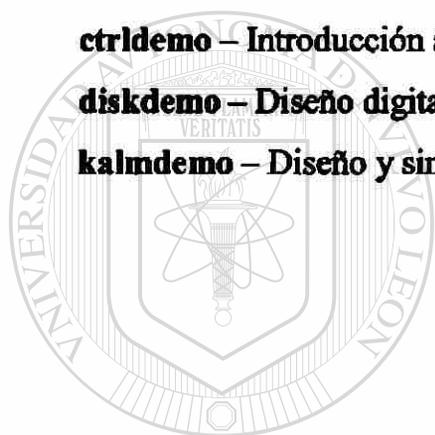
dare – Solución discreta de la ecuación algebraica de Riccati.

Demostraciones

ctrldemo – Introducción a los sistemas de control (Toolbox).

diskdemo – Diseño digital del controlador de un disco duro.

kalmdemo – Diseño y simulación del filtro de Kalman.



UANL

UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE NUEVO LEÓN

®

DIRECCIÓN GENERAL DE BIBLIOTECAS

AUTOBIOGRAFIA

DATOS PERSONALES

Nombre: Pedro Francisco Alor Sandoval
Teléfono Celular: +52 (8) 260 94 16
Email: pedro.alor@kellogg.com
Estado Civil: Soltero
Edad: 27
Fecha de Nacimiento: 16 de Marzo de 1974
Lugar de Nacimiento: Veracruz, ver
Nacionalidad: Mexicana
Residencia Actual: Ciudad Real #6606 Hacienda Santa Clara
 C.p 64346. Monterrey, Nuevo León

ortad



OBJETIVO PROFESIONAL

Superación personal a través del esfuerzo diario dentro de una organización que contribuya al éxito continuo para el beneficio de la misma y de la comunidad; proporcionando mi mayor esfuerzo y colaborando con el conocimiento propio para el logro del objetivo común.

Dentro de mis líneas de interés personal se encuentran; Area de ingeniería, Control y Automatización, Evaluación de proyectos, Planeación, Diseño, Control de procesos, entre otros.

FORMACION EDUCATIVA

| | |
|--|---|
| Postgrado: Maestría en Ciencias de la Ingeniería Eléctrica Especialidad: Control Institución: Universidad Autónoma de Nuevo León Estatus: Finalización en Enero del 2000 Inicio: Agosto de 1997 | Carrera Profesional: Ingeniería Mecánica Eléctrica Institución: Universidad Autónoma de Veracruz Estatus: Título Profesional Periodo: Agosto de 1991 a Junio de 1996 |
|--|---|

ACTIVIDADES EXTRA ACADEMICAS

- Diploma por la participación en el Seminario-Taller de *Manufactura de Clase Mundial MCM* (14 de Junio del 2000, Linares, N.L.)
- Diploma por la participación en el Seminario-Taller de *Mantenimiento Productivo Total TPM* (Julio 2000, Linares, N.L.)
- Constancia de participación en el curso " *Interpretación de la Norma ISO 9001* " (Julio de 1998, Cd. DEL CARMEN).
- Diploma de Programador Analista (Enero de 1995 a Enero de 1997 en la ciudad de Veracruz) CCPG.

AUTOBIOGRAFIA

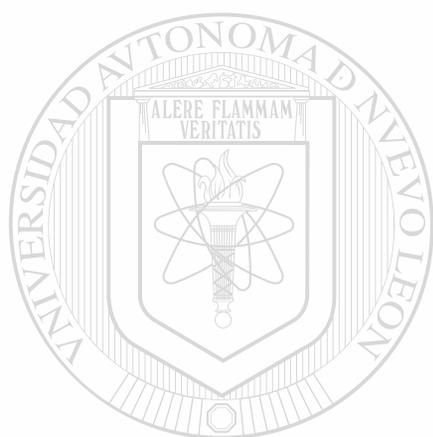
- Diploma del curso AutoCad Básico (01 al 04 de Abril de 1997 en la ciudad de Veracruz) CCPG.
- Diploma del XXV Simposium Nacional de Metodología, Técnicas y Materiales para la Enseñanza del Idioma Inglés (17 al 20 de Abril de 1997 en la ciudad de Veracruz) ADEMI.
- Constancia de asistencia al 2° y 3° congreso Estatal de Calidad (27 de Octubre de 1995 y 30 de Octubre de 1996 respectivamente, en la ciudad de Veracruz).
- Constancia del Séptimo nivel del curso Básico de Inglés Conversación, en la Facultad de Idiomas de la U.V. (Enero de 1995 a Abril de 1995).
- Diploma del curso Paradox (01 al 04 de Noviembre de 1995 en la ciudad de Veracruz) CCPG.
- Diploma del 4° Congreso Nacional de Máquinas Eléctricas Rotatorias y 3° Simposium Internacional de Ingeniería Eléctrica (9 al 11 de Noviembre de 1994 en la ciudad de Veracruz).
- Diploma de los cursos de Upper Intermediate en el centro de enseñanza de Idiomas Extranjeros, de la Universidad Veracruzana (Junio de 1993 a Diciembre de 1993).
- Diploma de Inglés del Instituto Franklin de Veracruz (Enero de 1991 a Enero de 1993).

EXPERIENCIA PROFESIONAL

- Abril 2000 hasta la fecha "Gollek Interamericas"
 - Jefe de Producción: Arranque de planta, Implementación de procedimientos operacionales, implementación de puestos y roles, programas de capacitación, asegurar el cumplimiento al programa de producción, Implementación y mantenimiento a los sistemas de manufactura (JIT, TPM, TQM, ATPT, OAE, etc.), Implementación y mantenimiento de los proyectos de mejora continua de OAE., búsqueda continua de reducción de costos, control de parámetros de proceso, asegura el MP al equipo, capacitación técnica (análisis de fallas, ajuste de maquinaria), balance de proceso, control de personal (Time & Attendance Kronos).
- Mayo de 1997 a Agosto de 1997 "Alconsa" Veracruz, ver.
 - Supervisor en el área de mantenimiento predictivo y correctivo.
 - Programador de actividades a realizar en el día en el área de mantenimiento.
 - Actualización de archivos a nuevos Software.
- Septiembre de 1995 a Marzo de 1996 "Grant Prideco" Veracruz, ver.
 - Elaboré mi servicio social en el Area de Mantenimiento Mecánico.
 - Estuve en el área de Mantenimiento Predictivo y correctivo.
 - Traducción del Inglés al Español del manual del Compresor marca Joy.

HABILIDADES

- | | |
|--------------------------------|---------------------------|
| - Inglés 90% Oral y Escrito | - Factory floor |
| - Windows 98, Windows NT | - PLC 500 A-B |
| - Matlab | - Osciloscopio |
| - Programación en lenguaje C | - Multímetro |
| - Programación en Turbo Pascal | - Megger |
| - Microsoft Office | - Domino A-300, Macrojet. |



UANL

UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE NUEVO LEÓN



DIRECCIÓN GENERAL DE BIBLIOTECAS



