

**Electrónica y Regulación Automática** (parte de Automática)  
 Construcción, Máquinas, Materiales, Organización, Química, T. Energéticas,  
 Fabricación, Ing. Química

Examen final, 11-2-10 (Preacta: 23-2-10, Revisión: 26-2-10)

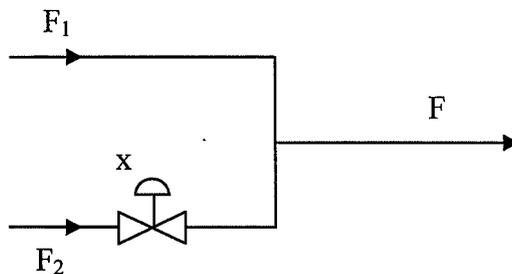
**Cuestión 1** (3 puntos)

Obtener el máximo retardo que se puede añadir a un sistema dado por:  $G(s) = \frac{K}{s+2}$   
 para que sea estable al realimentarlo unitaria y negativamente

- a) con  $K=2$     b) con  $K=4$

**Cuestión 2** (4 puntos)

Sea la mezcladora en línea de la figura:



donde  $x$  es el grado de apertura de la válvula y  $F_1$ ,  $F_2$  y  $F$  son caudales. La función de transferencia desde  $\Delta x(t)$  a  $\Delta F(t)$  es de primer orden con ganancia estática 1, constante de tiempo 5.8 s y retardo puro 0.4 s.

Se pide:

1. Dibujar la respuesta de  $\Delta F(t)$  a escalón de 3 unidades en  $\Delta x(t)$
2. Realizar un control básico del caudal  $F$  actuando sobre la válvula cuyo grado de apertura es  $x$ , de modo que el error de posición sea nulo
3. Realizar un control avanzado del caudal  $F$  que minimice el efecto de la perturbación  $F_1$

Nota:

	$K_C$	$T_i$	$T_d$
P	$\frac{\text{cte. de tiempo}}{\text{ganancia estática} \cdot \text{retardo puro}}$	-	-
PI	$\frac{0.9 \cdot \text{cte. de tiempo}}{\text{ganancia estática} \cdot \text{retardo puro}}$	$3 \cdot \text{retardo puro}$	-
PID	$\frac{1.2 \cdot \text{cte. de tiempo}}{\text{ganancia estática} \cdot \text{retardo puro}}$	$2 \cdot \text{retardo puro}$	$0.5 \cdot \text{retardo puro}$

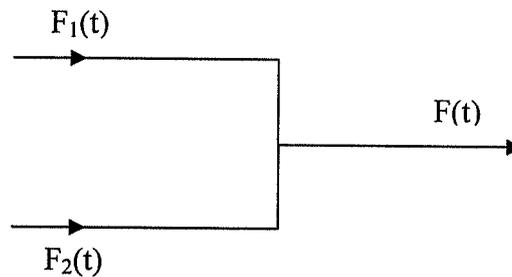
Reglas de Z-N de la respuesta al escalón

**Electrónica y Regulación Automática** (parte de Automática)  
Construcción, Máquinas, Materiales, Organización, Química, T. Energéticas,  
Fabricación, Ing. Química

Examen final, 11-2-10 (Preacta: 23-2-10, Revisión: 26-2-10)

**Cuestión 3** (3 puntos) (Sólo para Máquinas, Materiales, Química, Ing. Química)

- 3.a** Obtener los diagramas de tuberías e instrumentos correspondientes a la cuestión 2 (apartados 2 y 3)
- 3.b** Sea la mezcladora en línea de la figura:



Se pide: obtener el diagrama de bloques y el diagrama de tuberías e instrumentos de un control que verifique  $F_2(t) = 1.6 \cdot F_1(t)$

**Cuestión 3** (3 puntos) (Sólo para Construcción, T. Energéticas, Organización y Fabricación)

- 3.a** El sistema discreto descrito por

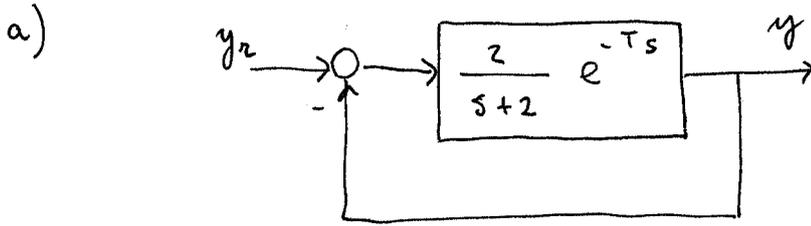
$$G(z) = \frac{K}{(z - 0.9)(z - 0.8)}$$

se realimenta unitaria y negativamente

¿Cuál debe ser el valor de  $K$  para conseguir que  $e_p \leq 5\%$ ?

- 3.b** Especifique la función de transferencia de un sistema discreto que tenga ganancia estática unitaria, intervalo de sobreoscilación de 5 e intervalo de establecimiento de 15

Cuest. 1



$$G(s) = \frac{z}{s+2} e^{-Ts}$$

$$G(j\omega) = \frac{z}{j\omega+2} e^{-Tj\omega}$$

$$|G(j\omega)| = \frac{z}{\sqrt{\omega^2+4}}$$

$$\angle G(j\omega) = -\operatorname{atg} \frac{\omega}{2} - T \cdot \omega$$

El módulo  $|G(j\omega)|$  vale 1 para  $\omega=0$ ; para  $\omega>0$  decrece de forma monótona.

El argumento  $\angle G(j\omega)$  vale 0 para  $\omega=0$

Por tanto, el tr. polar de  $G(j\omega)$  no puede envolver al punto crítico  $(-1,0)$  ni pasar por él luego el sº es estable  $\forall T$

b)

$$G(j\omega) = \frac{4}{j\omega+2} e^{-Tj\omega}$$

$$|G(j\omega)| = \frac{4}{\sqrt{\omega^2+4}} = 1 \quad \omega = \sqrt{12} = 3,46$$

$$\angle G(j\omega) = -\operatorname{atg} \frac{\omega}{2} - \omega T = -\pi$$

para  $\omega = 3,46$

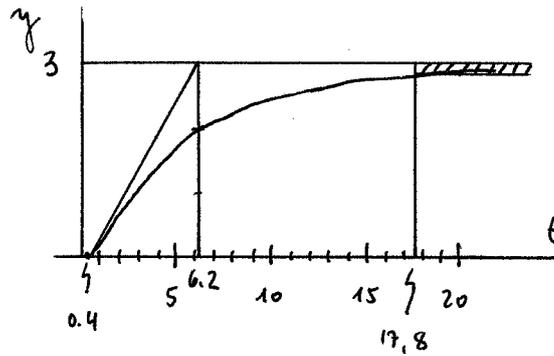
$$-\operatorname{atg} \frac{3,46}{2} - 3,46 \cdot T = -\pi \quad \boxed{T < 0,604 \text{ s}}$$

Quest. 2

(2)

1º)

$$G(s) = \frac{1}{1 + 5,8s} e^{-0,4s}$$



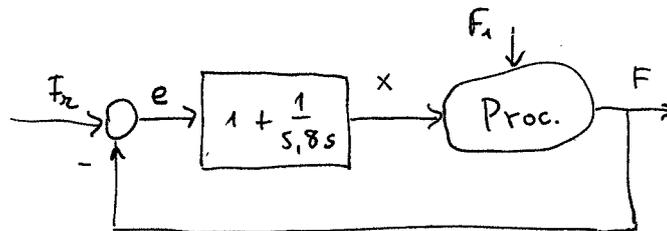
$$\begin{cases} T + z = 0,4 + 5,8 = 6,2 \\ T + 3z = 0,4 + 3 \cdot 5,8 = 17,8 \end{cases}$$

2º)

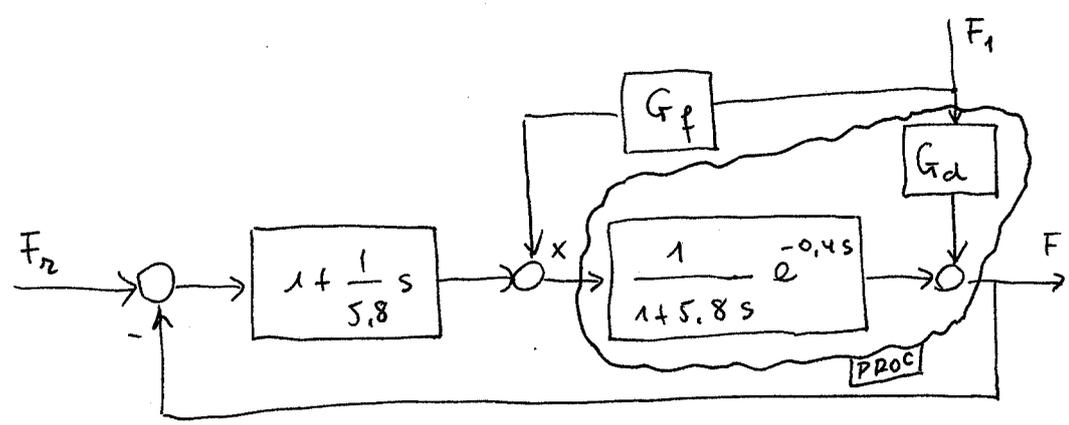
$$z = \frac{T}{\Sigma} = \frac{0,4}{5,8} = 0,0690 < 0,1$$

Método algébrico

$$\begin{cases} T_i = z = 5,8 \\ K_c = \frac{1}{K_p} = 1 \end{cases} \quad \text{"} \quad G_c = 1 + \frac{1}{5,8s}$$



3º) Prealimentación (no disponemos de var. interna afectada por  $F_1$ , para control en cascada).



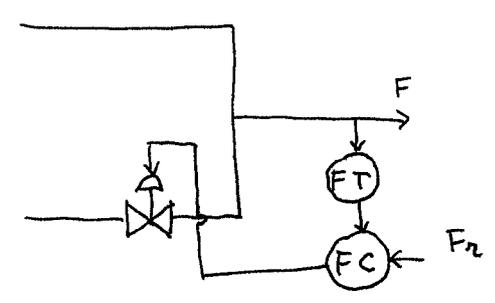
$G_d = 1$

$$G_f \cdot \frac{1}{1 + 5.8s} e^{-0.45s} + \frac{G_d}{1} = 0$$

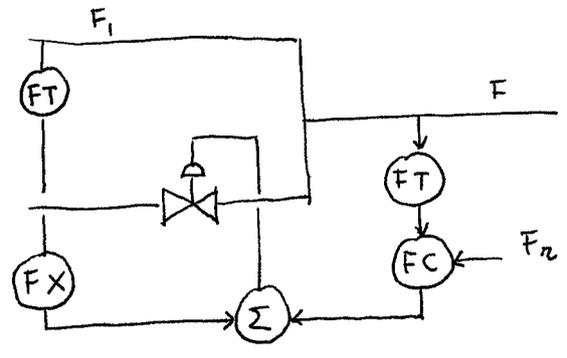
$$G_f = -1 \frac{1 + 5.8s}{1} e^{0.45s} \approx -\frac{1 + 5.8s}{1 + 0.58s}$$

Cust. 3

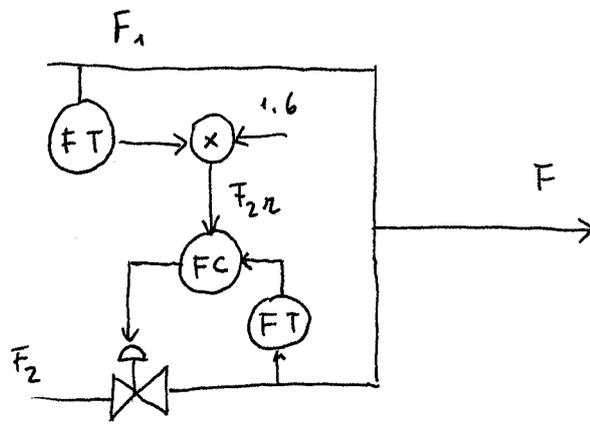
3a) Control básico caudal F



Control básico con prealimentación de  $F_1$



36)



Control "ratio"

Diagr. de blocques :

