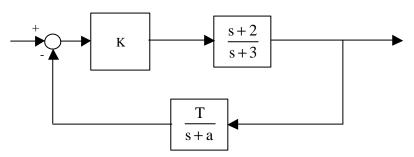
Autómatas y Sistemas de Control



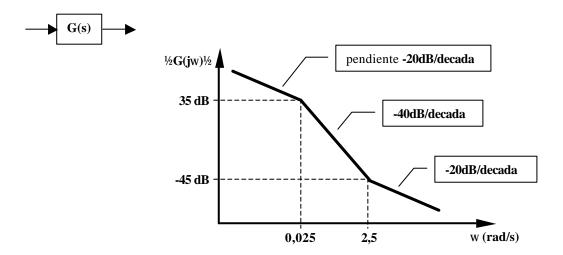
6 de septiembre de 2000

SISTEMAS DE CONTROL (1º Cuatrimestre)

1. Teniendo en cuenta el diagrama de la siguiente figura:



- a. Para K=1, a=2, representar la evolución de los polos del sistema en bucle cerrado si T varía entre 0 y ∞.
- b. Para T=1 y a=3, representar la evolución de los polos del sistema en bucle cerrado si K varía entre 0 y ∞.
- c. Para K=1 y T=4, representar la evolución de los polos del sistema en bucle cerrado si a varía entre 0 y ∞.
- **2.** Del sistema G(s) se conoce la curva de módulos de su respuesta en frecuencia (Bode) y se sabe que tiene un cero y dos polos, uno de ellos en el origen.



Se pide:

- a.- Obtener <u>razonadamente</u> la función de transferencia del sistema G(s)
- b.- Representar la curva de fases del diagrama de Bode para G(s)
- c.- Dibujar la imagen del camino de Nyquist para G(s)