## UNIVERSIDAD NACIONAL DE MAR DEL PLATA FACULTAD DE INGENIERÍA DEPARTAMENTO ELECTRÓNICA

## ÁREA: CONTROL

CÁTEDRA: Sistemas de Control (4E2)

para Ingeniería Eléctrica/Electromecánica/Mecánica.

Guía Nº 1: TRANSFORMADA DE LAPLACE

N°1 Deducir la Transformada de Laplace (TL) para las siguientes funciones:

- Función escalón unitario, u(t)
- **b**) Función impulso,  $\delta(t)$

N°2 Expresar la TL de las siguientes funciones:

a) 
$$g(t) = \frac{d^n f(t)}{dt^n}$$

a) 
$$g(t) = \frac{d^n f(t)}{dt^n}$$
  
b)  $g(t) = \int f(t) dt$ 

**N°3** Determinar el valor de f(t) para  $t \to \infty$ , y para el instante inicial, t = 0, para las siguientes funciones transformadas:

**a** 
$$F(s) = \frac{2(s+1)}{s(s+3)(s+5)}$$
  
**b**  $F(s) = \frac{4(s+1)}{s(s+8)(s+3)}$ 

**b** 
$$F(s) = \frac{4(s+1)}{s(s+8)(s+3)}$$

 $N^{o}4$  Usando la TL expresar en función de s las siguientes ecuaciones de los parámetros eléctricos R, L, y C y los mecánicos K, B, y M.

a) 
$$v(t) = i(t)R$$
  $v(t) = \frac{1}{G} \int i(t)dt$   $v(t) = L \frac{di}{dt}$ 

**a)** 
$$v(t) = i(t)R$$
  $v(t) = \frac{1}{C} \int i(t)dt$   $v(t) = L\frac{di(t)}{dt}$   
**b)**  $f(t) = Kx(t)$   $f(t) = B\frac{dx(t)}{dt}$   $f(t) = M\frac{d^2x(t)}{dt^2}$ 

N°5 Un sistema mecánico masa/amortiguador/resorte como el de la figura 1, tiene una ecuación diferencial de la forma:

$$M_0 \frac{d^2 x(t)}{dt^2} + B_0 \frac{dx(t)}{dt} + K_0 x(t) = f(t)$$

Se demuestra que para parámetros eléctricos R, L, C, la ecuación diferencial tiene la misma forma. Interpretando las ecuaciones siguientes como sistemas físicos (mecánicos 'o eléctricos) se requiere resolver en s las siguientes ecuaciones diferenciales.

a) 
$$\frac{d^2y(t)}{dt} + 3\frac{dy(t)}{dt} + 2y\left(t\right) = x_{(t)} \qquad \text{d\'onde } x_{(t)} = u(t), \text{ escal\'on unitario con } t > 0$$
 y condiciones iniciales cero:  $y_{(0)} = y_{(0)}^{'} = 0$ 

**b)** 
$$\frac{d^2y(t)}{dt^2} + 4\frac{dy(t)}{dt} + 4y(t) = 3\delta(t)$$
 condiciones iniciales nulas.

c) 
$$\frac{d^2y(t)}{dt^2} + 2\frac{dy(t)}{dt} + 5y(t) = u(t)$$
  $\cos y_{(0)} = -1; y'_{(0)} = 0; t > 0$   
d)  $\frac{d^2y(t)}{dt^2} + 9y(t) = 2t^2 + 4t$   $\cos y_{(0)} = 0; y'_{(0)} = 0$ 

1

**d**) 
$$\frac{d^2y(t)}{dt^2} + 9y(t) = 2t^2 + 4t$$
 con  $y_{(0)} = 0$ ;  $y'_{(0)} = 0$ 

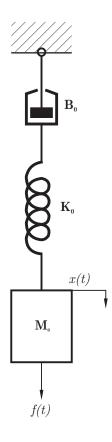


Figura 1: Sistema mecánico masa/amortiguador/resorte.

 $N^{\circ}6$  Desarrollar en fracciones simples las siguientes transformadas de Laplace y encontrar las funciones temporales.

a) 
$$F_{(s)} = \frac{s+2}{s(s+1)(s+3)}$$
 f)  $F_{(s)} = \frac{1}{s(s^2-6s+8)}$   
b)  $F_{(s)} = \frac{1}{(s+2)^3(s+3)}$  g)  $F_{(s)} = \frac{1}{(s^2-4)(s-3)}$   
c)  $F_{(s)} = \frac{1}{(s^2+6s+25)(s+2)}$  h)  $F_{(s)} = \frac{100}{s(s+2)(s^2+8s+26)}$   
d)  $F_{(s)} = \frac{100}{(s^2+25)(s+2)}$  i)  $F_{(s)} = \frac{1}{(s^2+25)(s+2)}$   
e)  $F_{(s)} = \frac{7}{(s-1)(s^2-4)}$  j)  $F_{(s)} = \frac{(s-2)}{(s^2+25)^2(s^2+6s+25)}$ 

c) 
$$F_{(s)} = \frac{100}{(s^2 + 6s + 25)(s + 2)}$$
 n)  $F_{(s)} = \frac{100}{s(s + 2)(s^2 + 8s + 26)}$ 

(a) 
$$I(s) = (s^2+25)(s+2)$$
 (b)  $I(s) = (s^2+25)(s+2)$   
(a)  $I(s) = (s^2+25)(s+2)$   
(b)  $I(s) = (s^2+25)(s+2)$   
(c)  $I(s) = (s^2+25)(s+2)$   
(d)  $I(s) = (s^2+25)(s+2)$   
(e)  $I(s) = (s^2+25)(s+2)$ 

Nº7 Enuncie el teorema del traslado en el tiempo.

Aplicando este teorema encuentre la trasformada de de un pulso de duración  $t_0$ , es decir, f(t) = A = cte para  $0 < t < t_0$  y f(t) = 0 para t < 0 y  $t > t_0$ .

 ${f N^o 8}$  Enuncie el teorema del traslado en el campo transformado s.

Aplicando este teorema, encuentre la antitransformada de:  $F_{(s)} = \frac{s}{(s+\alpha)^2 + \omega^2}$