Laboratorio de Control Digital

Paralelo práctico: 1

Práctica #6

**Tema de la práctica**

Nombre del estudiante

Fecha de entrega

Nombre del Técnico Docente

Nombre del profesor

I Término 2018-2019

**Resultados (1 pto c/u)**

|  |  |
| --- | --- |
| Código | Resultado |
| 1. Ingrese la siguiente función de transferencia | |
|  |  |
| 1. Convierta la siguiente función de transferencia al plano z | |
|  |  |
| 1. Convierta la función en el plano w | |
|  |  |
|  |  |
| 1. Ingrese el integrador en la función G(w). (G2w) | |
|  |  |
| 1. Ingreso del integrador. (G2w) | |
|  | |
| 1. Se sabe que el error de estado estacionario ante una entrada rampa es 0.01 halle el valor de la constante de error de velocidad estática Kv | |
|  |  |
| 1. Halle Kd utilizando la definición | |
|  | |
| 1. Ingrese el Kd en la función G(w). (G2w) | |
|  |  |
| 1. Dibuje un diagrama Bode de G2(w) del sistema ajustado por ganancia, pero no compensado. Evalúe el margen de fase. | |
|  |  |
| 1. Halle zita | |
|  |  |
| 1. Halle el Margen de Fase deseado | |
|  |  |
| 1. Pasos para hallar el compensador | |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
| 1. Función de transferencia del compensador | |
|  |  |
| 1. Margen de Fase del sistema compensado | |
|  |  |

**Diagrama de simulink**

|  |
| --- |
|  |

**Conclusiones y Recomendaciones**

|  |
| --- |
| **Nota:** No olvide colocar pie de imagen, activar cuadrícula, colocar títulos, nombres en el eje X y Y |