

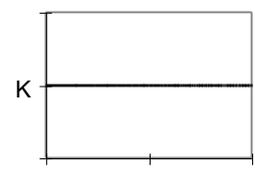
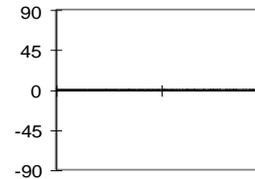
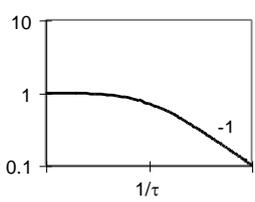
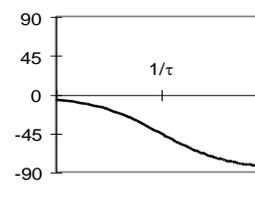
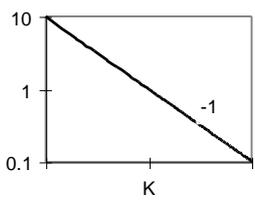
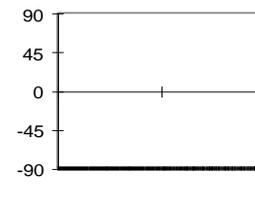
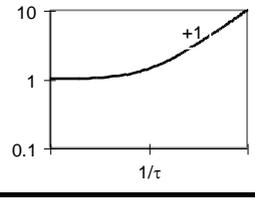
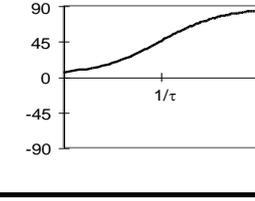
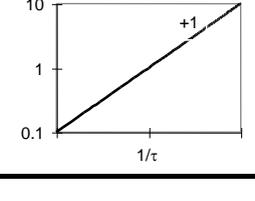
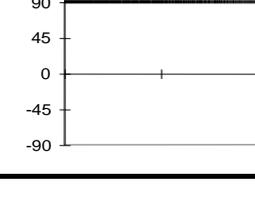
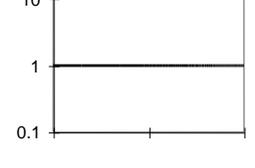
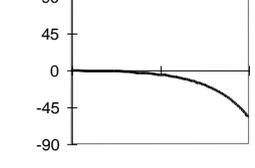
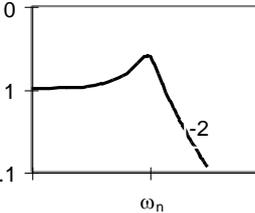
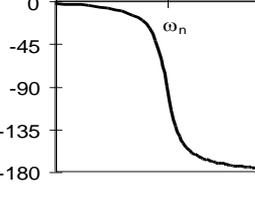
## BOSQUEJO DE LA RESPUESTA EN FRECUENCIA EN DIAGRAMAS LOGARÍMICOS

### Respuesta en Frecuencia de Elementos Simples

La Respuesta en Frecuencia de un elemento con una Función de Transferencia  $G(s)$  se obtiene analizando el complejo que resulta de reemplazar  $s$  por  $j\omega$  en la función de transferencia.

Relación de Amplitudes $\rho$	$\rho(\omega) = \sqrt{[\text{Parte Real de } G(j\omega)]^2 + [\text{Parte Imaginaria de } G(j\omega)]^2}$
Ángulo de fase o desfase $\varphi$	$\varphi(\omega) = \text{tg}^{-1} \left[ \frac{\text{Parte imaginaria de } G(j\omega)}{\text{Parte real de } G(j\omega)} \right]$

SISTEMA	G(s)	G(j $\omega$ )	
		Módulo	Fase
Escalar	K	K	0°
Retardo de Primer Orden	$\frac{1}{\tau s + 1}$	$\frac{1}{\sqrt{\tau^2 \omega^2 + 1}}$	$-\text{tg}^{-1}(\tau\omega)$
Integrador Puro	$\frac{K}{s}$	$\frac{K}{\omega}$	-90°
Adelanto de Primer Orden	$\tau s + 1$	$\sqrt{\tau^2 \omega^2 + 1}$	$+\text{tg}^{-1}(\tau\omega)$
Derivador Puro	$\tau s$	$\tau\omega$	+90°
Tiempo Muerto	$e^{-Ls}$	1	-L $\omega$ (radianes)
Oscilador de Segundo Orden	$\frac{1}{\omega_n^2 s^2 + \frac{2\xi}{\omega_n} s + 1}$	$\frac{1}{\sqrt{\left(1 - \frac{\omega^2}{\omega_n^2}\right)^2 + \frac{4\xi^2 \omega^2}{\omega_n^2}}}$	$-\text{tg}^{-1}\left(\frac{2\xi\omega}{1 - \frac{\omega^2}{\omega_n^2}}\right)$

SISTEMA	G(s)	DIAGRAMA DE BODE	
		Relación de amplitudes	Desfasaje
Escalar	K		
Retardo de Primer Orden	$\frac{1}{\tau s + 1}$		
Integrador Puro	$\frac{K}{s}$		
Adelanto de Primer Orden	$\tau s + 1$		
Derivador Puro	$\tau s$		
Tiempo Muerto	$e^{-Ls}$		
Oscilador de Segundo Orden	$\frac{1}{\frac{1}{\omega_n^2} s^2 + \frac{2\xi}{\omega_n} s + 1}$		

## PARÁMETROS CRÍTICOS DE SISTEMAS TÍPICOS

De las diversas plantas que pueden encontrarse en lazos de control de procesos, se pueden destacar tres tipos que determinan comportamientos que se pueden asimilar a otras plantas más complejas. Los parámetros críticos con control proporcional se pueden evaluar con las expresiones:

PLANTA	PARÁMETROS CRÍTICOS		
<b>Sistema de tres capacidades en serie.</b>  Asimilable a sistemas multicapacitivos.	$G(s)$	$\frac{K}{(\tau_1 s + 1)(\tau_2 s + 1)(\tau_3 s + 1)}$	
	$\omega_u$	$\omega_u = \sqrt{\frac{\tau_1 + \tau_2 + \tau_3}{\tau_1 \tau_2 \tau_3}}$	
	$Kc_u$	$Kc_u K + 1 = (\tau_1 + \tau_2 + \tau_3) \left( \frac{1}{\tau_1} + \frac{1}{\tau_2} + \frac{1}{\tau_3} \right)$	
<b>Integrador con dos capacidades.</b>  Asimilable a integradores con dinámicas más complejas.	$G(s)$	$\frac{K}{s(\tau_1 s + 1)(\tau_2 s + 1)}$	
	$\omega_u$	$\omega_u = \frac{1}{\sqrt{\tau_1 \tau_2}}$	
	$Kc_u$	$Kc_u K = \left( \frac{1}{\tau_1} + \frac{1}{\tau_2} \right)$	
<b>Sistema de una constante y tiempo muerto.</b>  Caracterización de sistemas dominados por una constante de tiempo preponderante y otros retardos, incluido tiempo muerto genuino o no.	$G(s)$	$\frac{K e^{-Ls}}{\tau s + 1}$	
	$\omega_u$	$L\omega_u + tg^{-1}(\tau\omega_u) = \pi$	<b>Teórico.</b> Fórmula no explícita que requiere cálculo iterativo de $\omega_u$ .
	$Kc_u$	$Kc_u K = \sqrt{\tau^2 \omega_u^2 + 1}$	
	$\omega_u$	$\omega_u = \frac{\pi}{2L}$	<b>Aproximación de Shinsky.</b> Valores aproximados si la relación $L/\tau < 0.2$ . Útil en análisis cualitativos
	$Kc_u$	$Kc_u K = \tau\omega_u$	
	$\omega_u$	$\omega_u = \frac{\pi}{2L} + \frac{1}{2\tau}$	<b>Aproximación de Fuentes y Luyben.</b> Cómputo directo con buena aproximación si $L/\tau < 1.2$
$Kc_u$	$Kc_u K = \sqrt{\tau^2 \omega_u^2 + 1}$		