

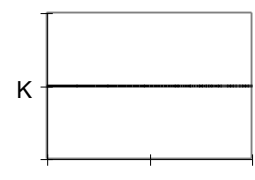
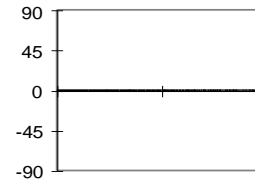
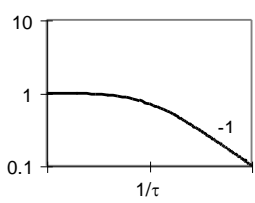
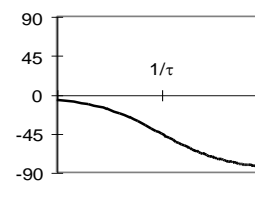
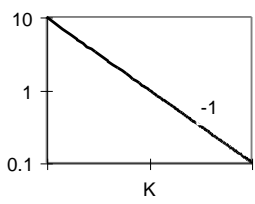
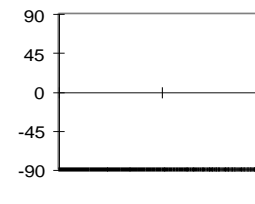
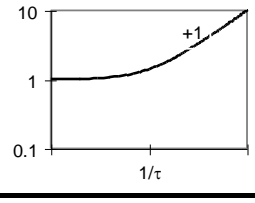
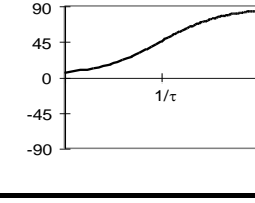
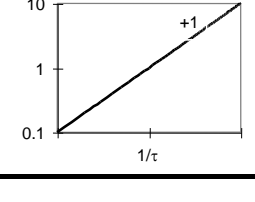
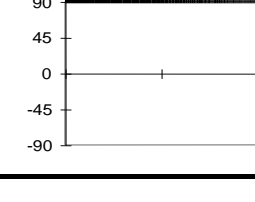
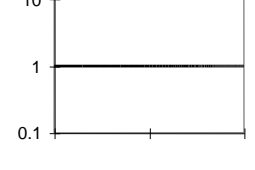
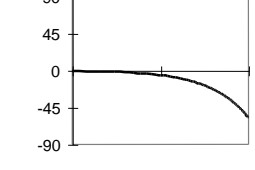
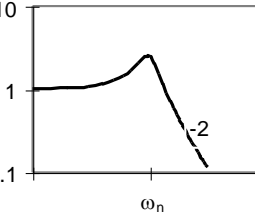
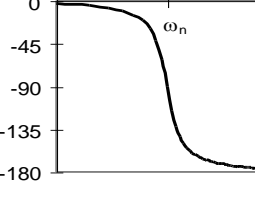
BOSQUEJO DE LA RESPUESTA EN FRECUENCIA EN DIAGRAMAS LOGARÍMICOS

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

SISTEMA	G(s)	G(j ω)	
		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	τs	$\tau\omega$	+90°
Tiempo Muerto	e^{-Ls}	1	-L ω (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	τs		
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		
Sistema de tres capacidades en serie. Asimilable a sistemas multicapacitivos.	$G(s)$	$\frac{K}{(\tau_1 s + 1)(\tau_2 s + 1)(\tau_3 s + 1)}$	
	ω_u	$\omega_u = \sqrt{\frac{\tau_1 + \tau_2 + \tau_3}{\tau_1 \tau_2 \tau_3}}$	
	Kc_u	$Kc_u K + 1 = (\tau_1 + \tau_2 + \tau_3) \left(\frac{1}{\tau_1} + \frac{1}{\tau_2} + \frac{1}{\tau_3} \right)$	
Integrador con dos capacidades. Asimilable a integradores con dinámicas más complejas.	$G(s)$	$\frac{K}{s(\tau_1 s + 1)(\tau_2 s + 1)}$	
	ω_u	$\omega_u = \frac{1}{\sqrt{\tau_1 \tau_2}}$	
	Kc_u	$Kc_u K = \left(\frac{1}{\tau_1} + \frac{1}{\tau_2} \right)$	
Sistema de una constante y tiempo muerto. Caracterización de sistemas dominados por una constante de tiempo preponderante y otros retardos, incluido tiempo muerto genuino o no.	$G(s)$	$\frac{K e^{-Ls}}{\tau s + 1}$	
	ω_u	$L\omega_u + \operatorname{tg}^{-1}(\tau\omega_u) = \pi$	Teórico. Fórmula no explícita que requiere cálculo iterativo de ω_u .
	Kc_u	$Kc_u K = \sqrt{\tau^2 \omega_u^2 + 1}$	
	ω_u	$\omega_u = \frac{\pi}{2L}$	Aproximación de Shinskey. Valores aproximados si la relación $L/\tau < 0.2$. Útil en análisis cualitativos
	Kc_u	$Kc_u K = \tau\omega_u$	
	ω_u	$\omega_u = \frac{\pi}{2L} + \frac{1}{2\tau}$	Aproximación de Fuentes y Luyben. Cómputo directo con buena aproximación si $L/\tau < 1.2$
Kc_u	$Kc_u K = \sqrt{\tau^2 \omega_u^2 + 1}$		