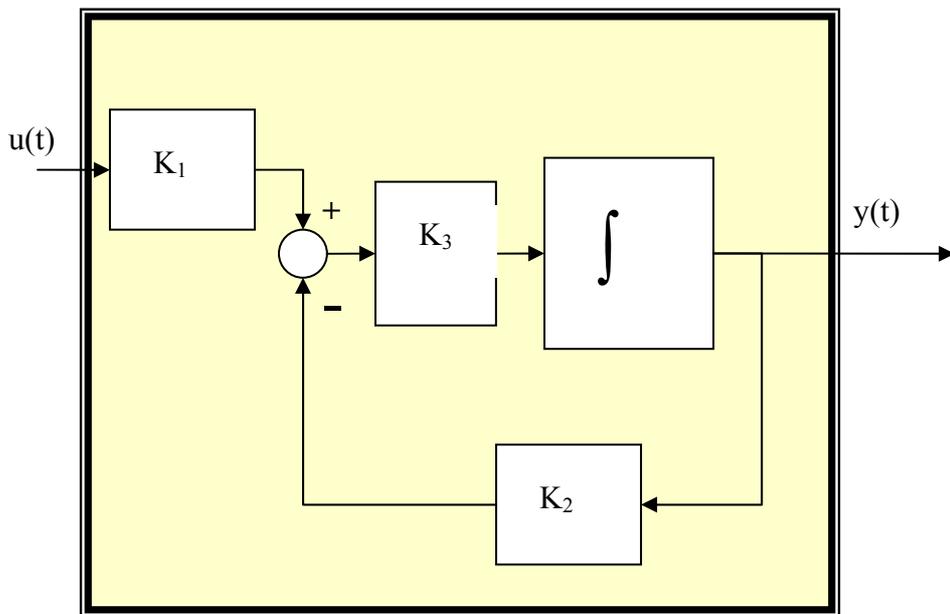
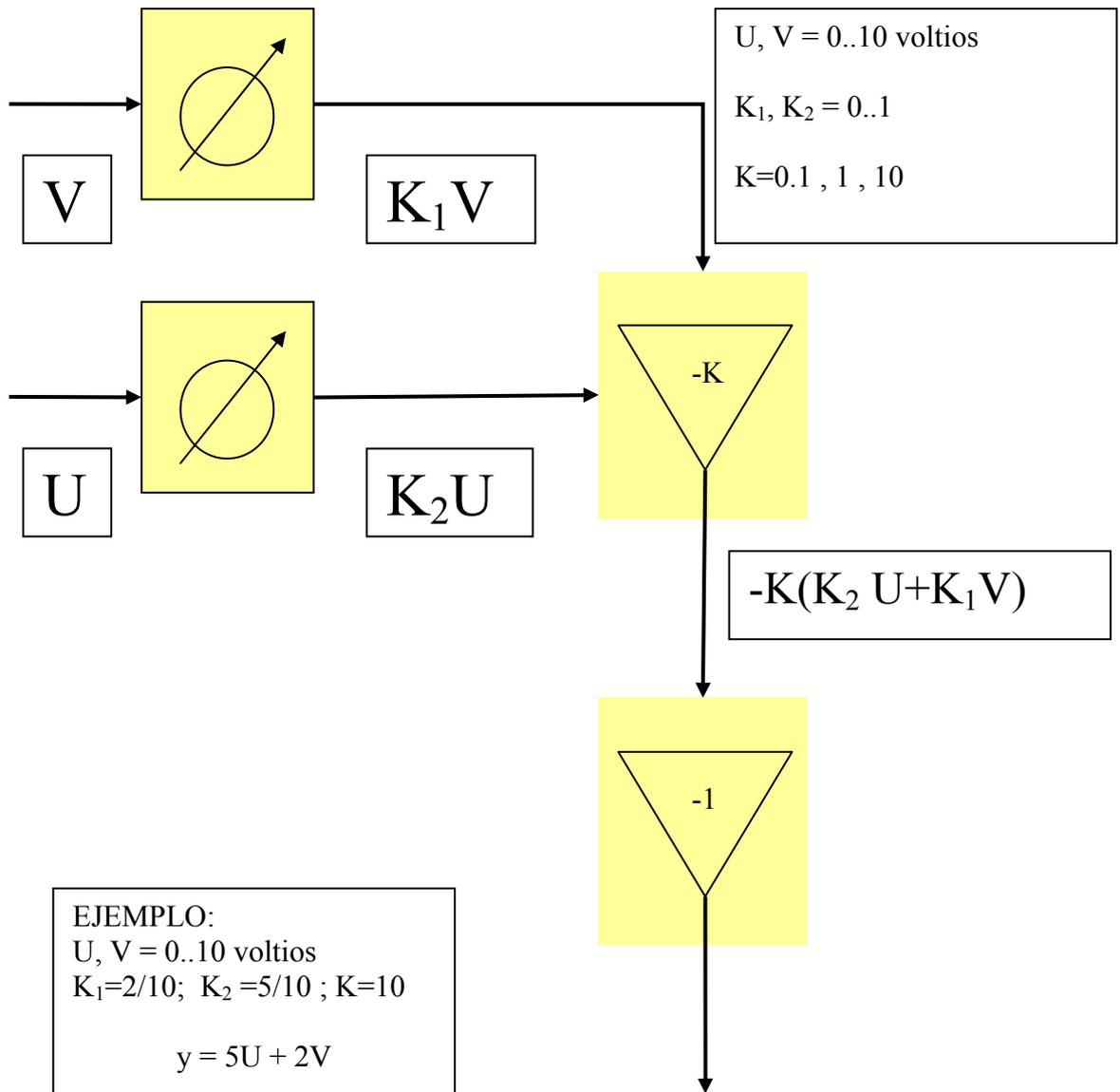


$$\dot{y} + py = Ku$$

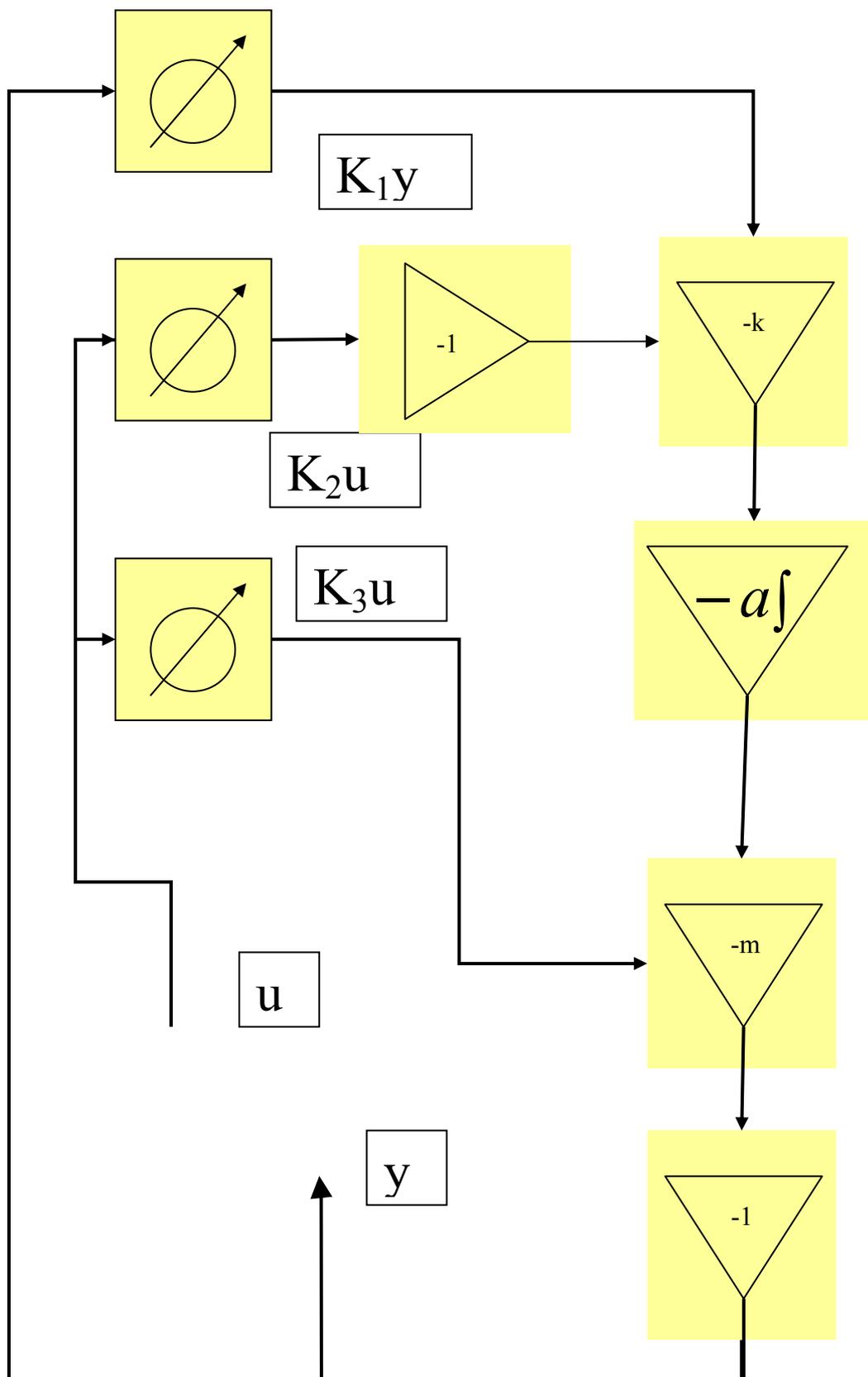


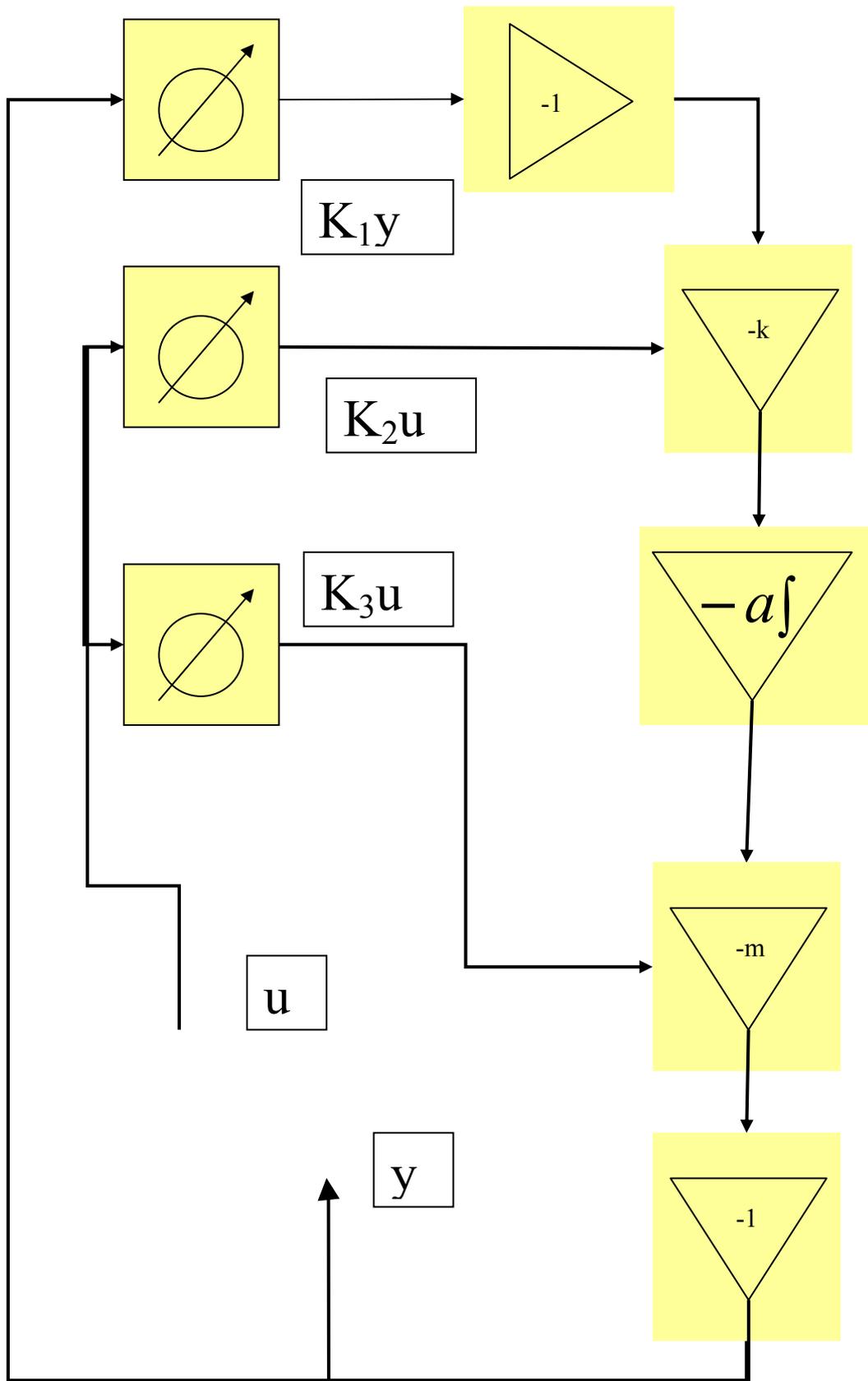
$$K_2 K_3 = p \quad K_1 K_3 = K$$

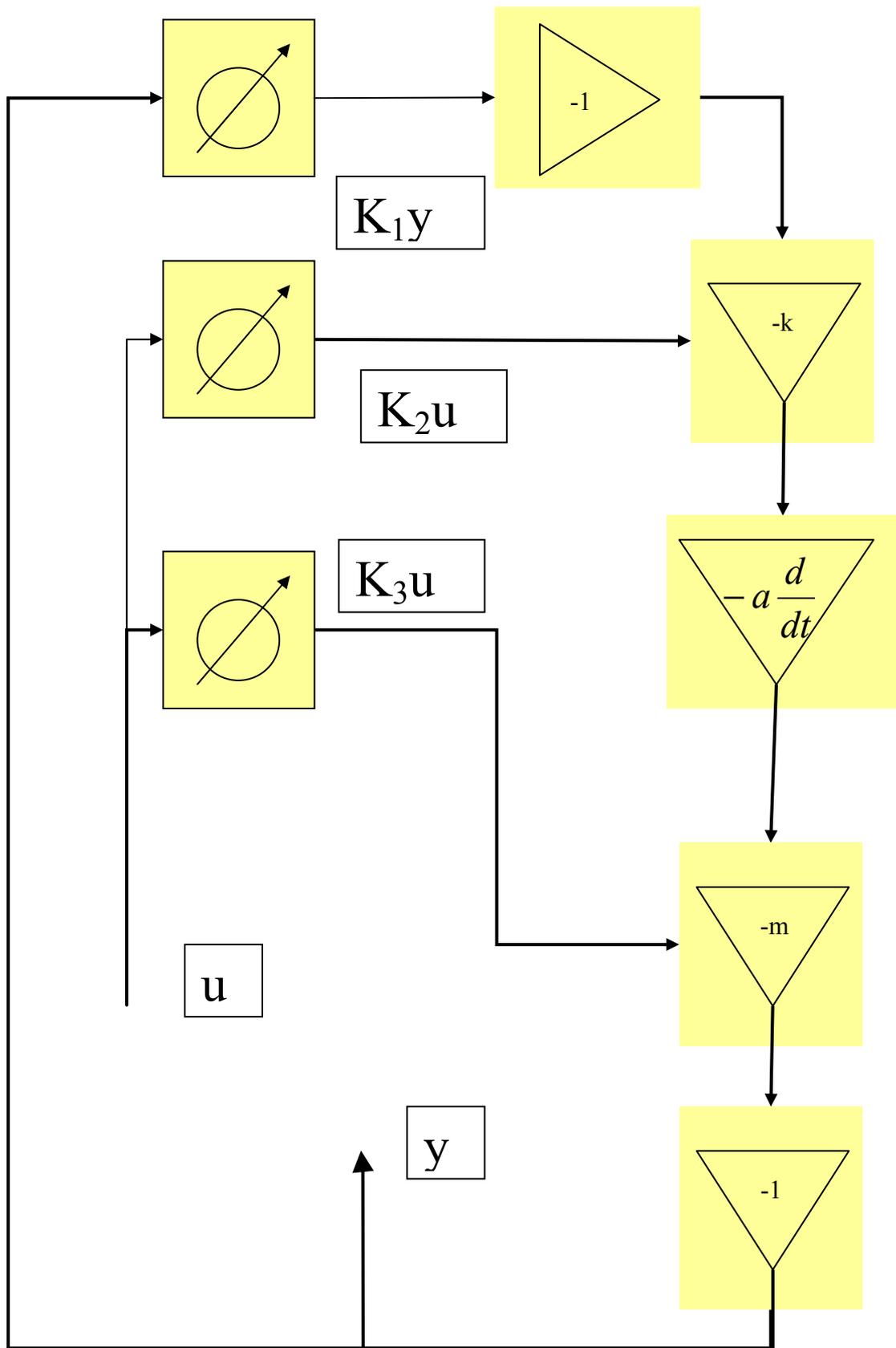


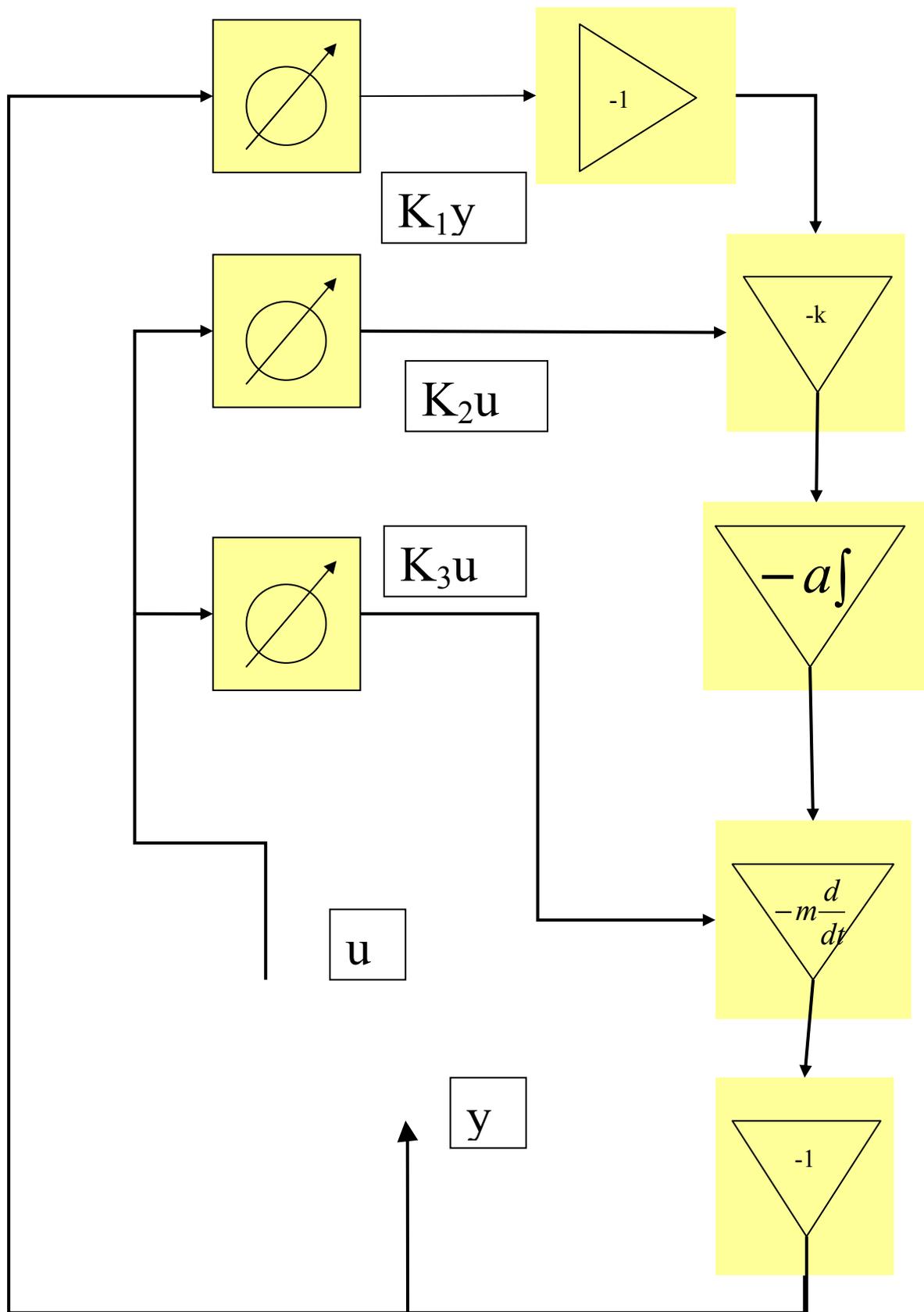
## **EJERCICIOS de la 1ª parte: estudio en el dominio del tiempo y dominio complejo**

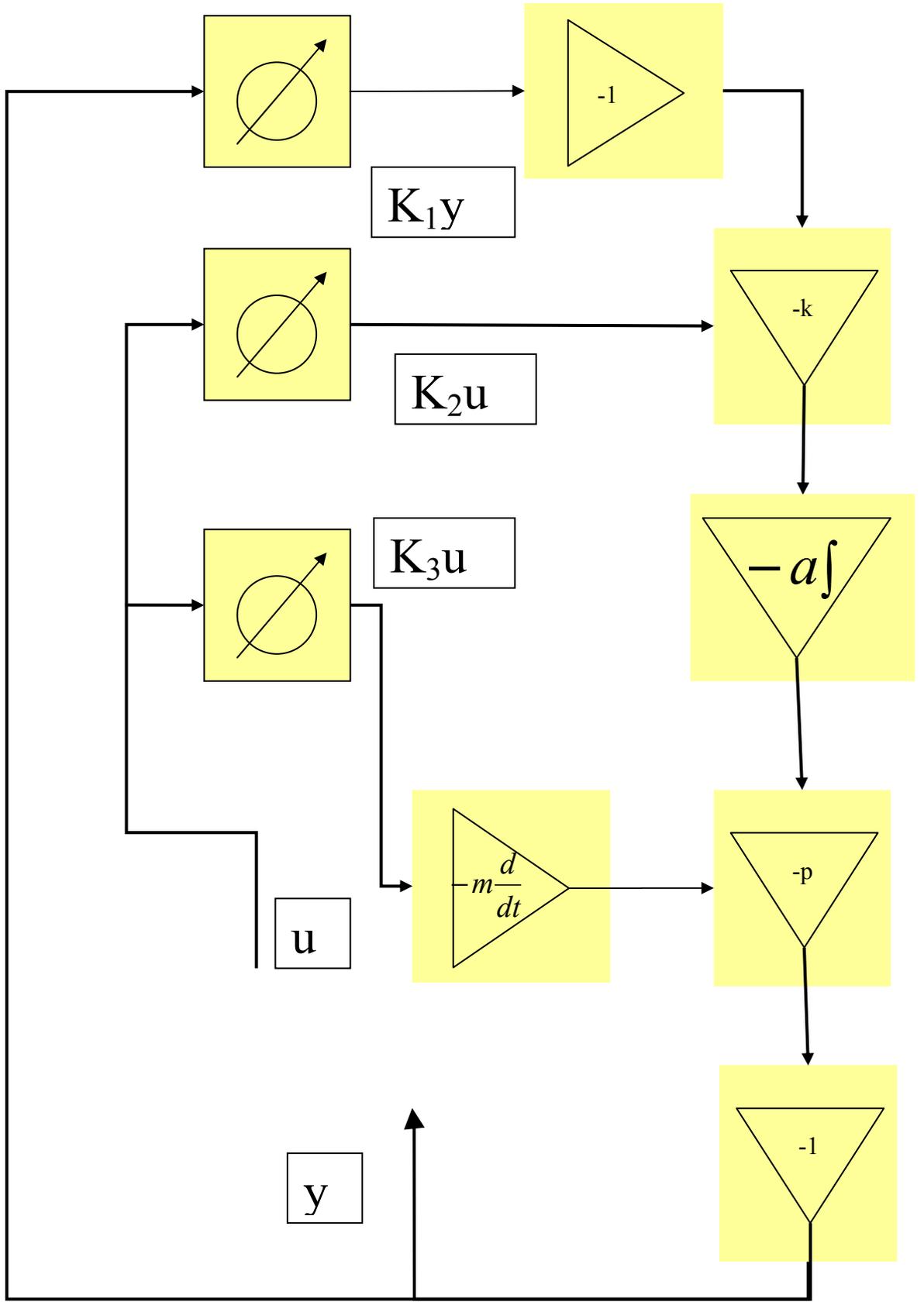
1. Ganancia a bajas frecuencias  $G(0)$  de la figura
2. Polo de la figura
3. Cero de la figura
4. Curvas de E/S para diferentes entradas
5. Módulo y fase de  $G(s)$
6. Diseño y estudio de un PI
7. Diseño y estudio de un PD
8. Diseño y estudio de un compensador de adelanto de fase
9. Diseño y estudio de un compensador de atraso de fase
10. Diseño de un PID











# **Teorema de Routh-Hurwitz**

