

ASIGNATURA : TEORIA DE CIRCUITOS III
CODIGO : 05533
HORAS/SEMANA : 4 T Quinto Semestre
PRERREQUISITO : TEORIA DE CIRCUITOS II (05432)

ADSCRITA A: UNIDAD ACADEMICA: INGENIERIA ELECTRONICA
DIVISION/SECCION/DEPARTAMENTO: CIBERNETICA

I. OBJETIVOS

Familiarizar al estudiante con las funciones de transferencia, diagramas de bloques, diagramas de flujo, simulación de circuitos y sistemas lineales.

Analizar los circuitos y sistemas por medio de las ecuaciones diferenciales y estudiar las respuestas transitorias y permanentes de los sistemas de primer y segundo grado, así como también analizar los sistemas en el dominio de la frecuencia.

Se dará un tratamiento matricial de los sistemas y circuitos y se introducirá el concepto de variables de estado y métodos de solución de las ecuaciones de estado. Además se conocerán los fundamentos de controlabilidad y observabilidad.

II. PROGRAMA SINTETICO (SYLLABUS)

- 1 Sistemas Lineales y Funciones de Transferencia
- 2 Diagramas de Flujo
- 3 Ecuaciones de Estado para Sistemas Lineales gobernables y observables
- 4 Ondas Básicas y respuestas de circuitos simples
- 5 Sistemas de Primer Orden. Circuitos RL y RC con y sin fuentes
- 6 Funciones de Redes. Polos y Ceros
- 7 Redes de dos puertas
- 8 Estabilidad de los sistemas y Diagramas de Bode

III. METODOLOGIA: RECURSOS :

El programa se desarrolla mediante la exposición del Profesor en el curso y con participación de los estudiantes. Se asignan trabajos de investigación.

IV. EVALUACION

Se realizan tres pruebas parciales y un examen final con los siguientes porcentajes:

Primera prueba 20%

Segunda prueba 20%

Tercera prueba 30%

Examen final 30%

V. BIBLIOGRAFIA

- 1 SCOTT Donald E., Análisis de Circuitos.
- 2 CHAN-CHAN-CHAN. Analysis of Linear Networks and Systems.
- 3 HOSTETER-SAVANT-STEFANI. Sistemas de Control
- 4 C.KUO Benjamin. Sistemas Automáticos de Control
- 5 VALKENBURG VAN. Network Analysis

VI. PROGRAMA ANALITICO

Cap. 1 Sistemas Lineales y Funciones de Transferencia

- 1.1 Introducción a los sistemas lineales
- 1.2 Sistemas en lazo abierto y en lazo cerrado
- 1.3 Diagrama en bloques de sistemas en lazo abierto y cerrado
- 1.4 Funciones de transferencia de los sistemas
- 1.5 Representación en bloques de los circuitos eléctricos
- 1.6 Reducción de los diagramas de bloques
- 1.7 Ejemplos

Cap. 2 Diagramas de Flujo

- 2.1 Introducción a los diagramas de flujo
- 2.2 Propiedades de los diagramas de flujo

- 2.3 Fórmula de la Ganancia de Mason
- 2.4 Representación en diagramas de flujo de los circuitos eléctricos
- 2.5 Funciones de transferencia usando las técnicas de los diagramas de flujo
- 2.6 Ejemplos

Cap.3 Ecuaciones de Estado para Sistemas Lineales

- 3.1 Introducción a las variables de estado
- 3.2 Ecuaciones de estado y de salida en forma matricial
- 3.3 Solución de las ecuaciones de estado y de salida
- 3.4 Matriz de transición de estado
- 3.5 Formulación matricial de las ecuaciones de circuitos
- 3.6 Solución de las ecuaciones de estado por el método de diagonalización
- 3.7 Solución de las ecuaciones de estado por el método de computador análogo
- 3.8 Descomposición de las funciones de transferencia: Método directo, serie y paralelo
- 3.9 Diagramas de flujo para las ecuaciones de estado
- 3.10 Fórmula de Mason para las ecuaciones de estado
- 3.11 Simulación análoga de los sistemas. Factores de escala de amplitud y tiempo
- 3.12 Elementos para la simulación: Sumadores, integradores, inversores, multiplicadores, etc.
- 3.13 Controlabilidad y Observabilidad de sistemas lineales
- 3.14 Definición matemática de controlabilidad y observabilidad
- 3.15 Ejemplos

Cap. 4 Ondas Básicas y Respuestas de Circuitos Simples

- 4.1 Señales de entrada básicas: Escalón, rampa, cuadrada, etc
- 4.2 Ondas continuas y discontinuas, escalón unitario, desplazamiento en el tiempo, suma de ondas
- 4.3 Respuesta de los circuitos R, C y L con fuentes
- 4.4 Ecuaciones de equilibrio, circuitos análogos y mecánicos
- 4.5 Estudio de las condiciones iniciales en los circuitos

Cap. 5. Sistemas de primer orden

- 5.1 Circuitos RC y RL sin fuentes. Condiciones Iniciales y Constantes de Tiempo.
- 5.2 Circuitos RC y RL con fuentes. Respuesta a una fuente
- 5.3 Ejemplos.

Cap. 6. Sistemas de segundo orden (circuitos RLC)

- 6.1 Ecuaciones de equilibrio de un Sistema de Segundo Orden
- 6.2 Ecuación característica y Raíces Características
- 6.3 Sistemas Subamortiguados, Sobreamortiguados y Críticamente Amortiguados.
- 6.4 Tiempo de Salida, Tiempo de Retardo, Tiempo de Respuesta, Tiempos máximos y mínimos.
- 6.5 Rebazamientos
- 6.6 Respuesta en régimen permanente
- 6.7 Constantes de error de posición, velocidad y aceleración.

Cap. 7. Funciones redes y Polos y Ceros

- 7.1 Notación en operadores (transformada de Laplace, Operador P)
- 7.2 Fuentes exponenciales. Complejas
- 7.3 Funciones de red de una puerta y dos puertas
- 7.4 Polos y Ceros
- 7.5 Interpretación Gráfica de Polos y Ceros
- 7.6 Representación de fuentes por medio de polos
- 7.7 Determinación gráfica de nodos forzados
- 7.8 Ejemplos.

Cap. 8. Estabilidad de los sistemas y diagramas de Bode

- 8.1 Criterio de Routh-Hurwitz
- 8.2 Diagrama de Bode. Gráfica de amplitud en decibeles
- 8.3 Gráficas de amplitud para una constante, raíces en el origen, raíces en el eje real, raíces complejas.

8.4 Márgenes de Ganancia y Fase.

Cap. 9. Redes de dos puertas

- 9.1 Parámetros de admitancia en corto circuito
- 9.2 Parámetros de Impedancia en circuito abierto
- 9.3 Parámetros híbridos h y g
- 9.4 Funciones red en escalera.

Cap. 10. Análisis armónico y series de Fourier

- 10.1 Funciones Periódicas- Fundamental y Armónicos
- 10.2 Series de Fourier. Cálculo de coeficientes
- 10.3 Determinación analítica y gráfica de los coeficientes
- 10.4 Derivación e integración
- 10.5 Espectro discreto de frecuencias