15%

15%

1. Las velocidades angulares de un satélite con respecto a un sistema de referencia coincidente con sus ejes principales están gobernadas por las ecuaciones de Euler

$$I_1\dot{\omega}_1(t) = (I_2 - I_3)\omega_2(t)\omega_3(t) + u_1(t),$$

$$I_2\dot{\omega}_2(t) = (I_3 - I_1)\omega_1(t)\omega_3(t) + u_2(t),$$

$$I_3\dot{\omega}_3(t) = (I_1 - I_2)\omega_1(t)\omega_2(t) + u_3(t)$$

Las variables $u_1(t)$, $u_2(t)$, y $u_3(t)$ son los torques aplicados por los jets estabilizadores, y las constantes positivas l_1 , l_2 , e l_3 son los momentos principales de inercia del satélite.

(a) Para $l_1 = l_2 = l$, un satélite simétrico, obtener un modelo en ecuaciones de estado linealizado alrededor de la solución nominal

$$\tilde{u}_1(t) = \tilde{u}_2(t) = \tilde{u}_3(t) = 0$$

$$\widetilde{\omega}_1(t) = \operatorname{sen}\left[\frac{\omega_0(I-I_3)t}{I}\right], \qquad \widetilde{\omega}_1(0) = 0,$$

$$\widetilde{\omega}_1(t) = \operatorname{sen}\left[\frac{\omega_0(l-l_3)t}{l}\right], \qquad \widetilde{\omega}_1(0) = 0,$$

$$\widetilde{\omega}_2(t) = \cos\left[\frac{\omega_0(l-l_3)t}{l}\right], \qquad \widetilde{\omega}_2(0) = 1,$$

$$\tilde{\omega}_3(t) = \omega_0, \qquad \qquad \tilde{\omega}_3(0) = \omega_0.$$

(b) Para $I_3 = I/2$ y $\omega_0 = 0$, determinar la estabilidad interna del modelo linealizado del punto (a). 15%

(c) Con las mismas hipótesis del punto (b) determinar la estabilidad BIBO entre la entrada incremental $u_{1\delta}(t)$ y la salida $y_{\delta}(t) \triangleq e^{-t}\omega_{1\delta}(t)$.

30% 2. Obtener una realización en espacio de estados del sistema descripto por la matriz transferencia

$$\hat{G}(s) = egin{bmatrix} rac{s}{(s+1)^2} & rac{s+3}{(s+1)(s+2)} \ rac{1}{(s+1)^2(s+2)} & rac{s-2}{s+2} \end{bmatrix}.$$

3. Dado el sistema

$$\dot{x}(t) = \begin{bmatrix} -2 & 1\\ 0 & -2 \end{bmatrix} x(t) + \begin{bmatrix} 0\\ 1 \end{bmatrix} u(t)$$
$$y(t) = \begin{bmatrix} 0 & 1 \end{bmatrix} x(t) + 2u(t),$$

15% (a) obtener un modelo en ecuaciones de estado discretizado con un tiempo de muestreo T > 0 y asumiendo un bloqueador de orden cero a la entrada.

10% (b) Obtener la función transferencia discreta $\hat{G}(z)$.