

Dado el proceso: $G(s) = \frac{r}{s+1}$ con $\tau = 12s$. ①

Controlado por un Controlador Electrónico (4-20mA) de Acción Inversa y con $BP = 120\%$.

El setpoint, $A = 58^\circ C$. El rango de medición va desde un $y_{min} = 12^\circ C$ hasta $y_{max} = 130^\circ C$.

Cuando y esté en el setpoint el actuador está en el 40% de su rango de escala completa.

Actividades:

- 1) Calcular r
- 2) Dibujar u vs y .
 - a) mostrar la BP y β .
 - b) Determinar el rango de operación del actuador.
- 3) Si r se incrementa en un 20%, repite la actividad 2) asumiendo que β no cambia.

Respuestas:

$$\beta = \frac{A}{r} \Rightarrow r = \frac{A}{\beta}$$

$$r = \frac{58^\circ C}{10,4 mA}$$

$$r = 5,577^\circ C / mA$$

$$K_p\% = \frac{100}{BP} = \frac{100}{120} = \frac{5}{6}$$

$$A = 58^\circ C$$

$$\beta = [(20-4) \times 0,4 + 4] mA$$

$$\beta = 10,4 mA$$

$$K_p = K_p\% \cdot \frac{U}{Y}$$

$$K_p = \frac{5}{6} \cdot \frac{16 mA}{(130-12)^\circ C} \Rightarrow K_p = 0,113 mA/^\circ C$$

Como el controlador es de acción inversa se considera negativa para el gráfico u vs y .

$$u = K_p \Delta y + \beta \Rightarrow u = 10,4 \text{ mA} - 0,113 \Delta y$$

$$A\% = \frac{A-12}{130-12} \times 100\% \approx 39\%$$

Operación del Actuador:

$$\Delta y_{\max} = (130 - 58)^\circ\text{C} = 72^\circ\text{C}$$

$$u(\Delta y_{\max}) = 10,4 \text{ mA} - 0,113 \cdot 72 = 2,264 \text{ mA} \quad (\text{irreal!!})$$

$$\text{Entonces } u_{\min} = 4 \text{ mA} \text{ ó } 0\% \Rightarrow \Delta y = \frac{(10,4 - 4)}{0,113} = 56,64^\circ\text{C} \Rightarrow T_{\max} = 58 + 56,64 = 114,64^\circ\text{C} \quad (87\%)$$

$$\Delta y_{\min} = (12 - 58)^\circ\text{C} = -46^\circ\text{C}$$

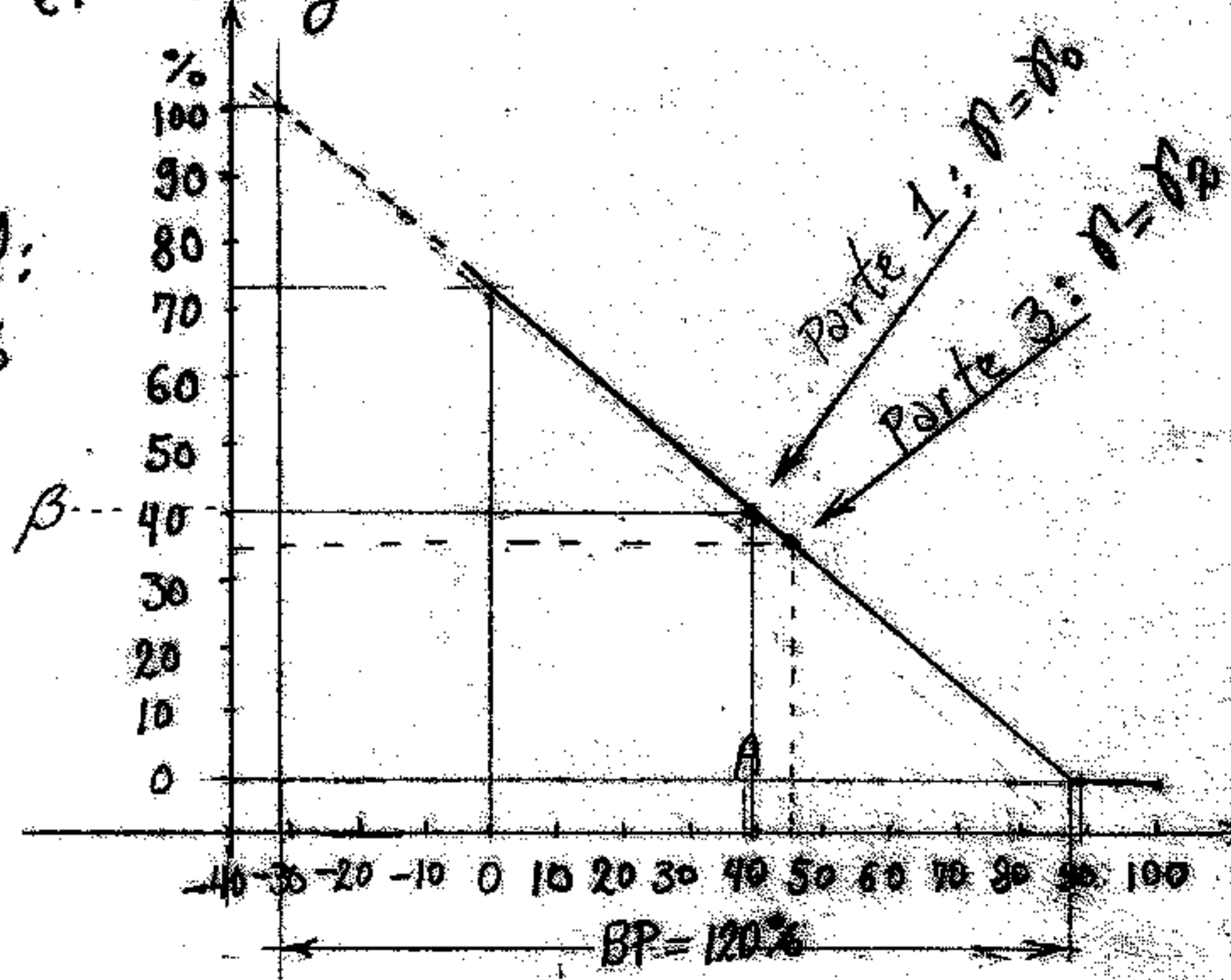
$$u(\Delta y_{\min}) = 10,4 \text{ mA} - 0,113 (-46^\circ\text{C}) = 15,598 \text{ mA} \quad \checkmark$$

$$u_{\max} = 15,598 \text{ mA} \text{ ó } u_{\max}\% = \frac{15,598 - 4}{20 - 4} \times 100 = 72,49\%$$

El actuador opera entre el 0% y el 92,5%.

La BP está definida desde:

$$25,87\% - 120\% = -33\% \text{ hasta el: } 87\%$$



$$r_2 = r_0 \times 1,2 = 5,577 \times 1,2 = 6,6924^\circ\text{C}/\text{mA}$$

$$e_{ss} = \frac{A(1 - \frac{r_2}{r_0})}{1 + K_p r_2} = \frac{58(1 - 1,2)}{1 + 0,113 \times 6,6924}$$

$$e_{ss} = -6,605$$

$$\text{Como } e_{ss} = A - y_{ss} \Rightarrow y_{ss} = A - e_{ss}$$

$$y_{ss} = 58 - (-6,605) = 64,605^\circ\text{C}$$

$$y_{ss}\% = \frac{(64,605 - 12)}{118} \times 100 = 44,6\%$$

$$u = \beta + K_p \cdot e_{ss} \Rightarrow u = 10,4 \text{ mA} + 0,113 (-6,605) \text{ mA}$$

$$u = 9,6536 \text{ mA} \text{ ó } u\% = \frac{(9,6536 - 4)}{16} \times 100 = 35,34\%$$

$$\text{Recuerde que } e = A - y \Rightarrow e_2 - e_1 = (A - y_2) - (A - y_1) = y_1 - y_2$$

$$\Rightarrow \Delta e = -\Delta y$$

El Diagrama u vs y no cambia, solo se tiene un nuevo estado de equilibrio a la derecha del original.

$$\text{con: } \begin{cases} y = 64,605^\circ\text{C} \text{ ó } 44,6\% \\ u = 9,6536 \text{ mA} \text{ ó } 35,34\% \end{cases}$$