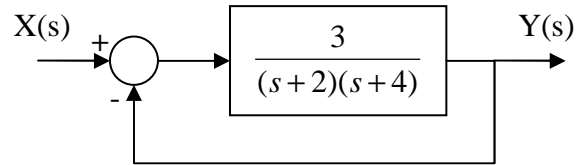


## ERRORES

### Ejercicio 1

Dado el sistema:

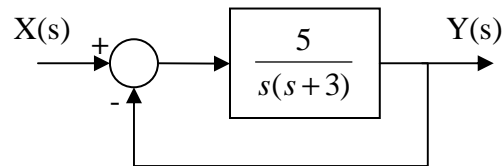
Hallar los errores de posición, velocidad y aceleración.



### Ejercicio 2

Dado el sistema:

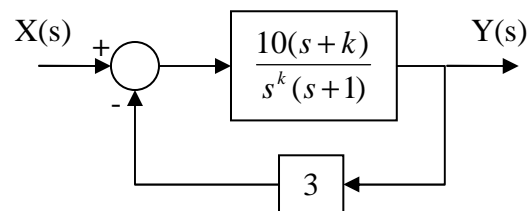
Hallar los errores de posición, velocidad y aceleración.



### Ejercicio 3

Dado el sistema:

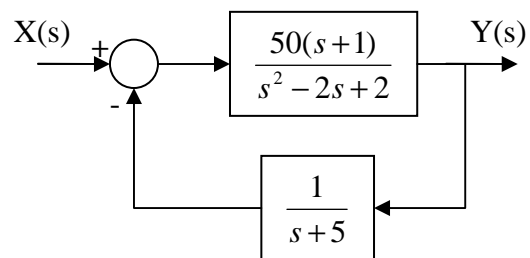
Calcular el error en régimen permanente ante entrada  $x(t) = 2 + 3t + \frac{1}{2}t^2$  para  $k = 1$  y  $k = 2$



### Ejercicio 4

Dado el sistema:

Hallar los errores de posición, velocidad y aceleración.



### Ejercicio 5

Dado el sistema:

Calcular el valor en régimen permanente de la señal de error  $E(s)$  cuando  $Z(s)$  varía en forma de escalón unitario y  $R(s)$  es un escalón de amplitud -1.

