

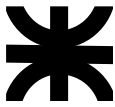
Ecuaciones de elementos de Sistemas Físicos

Sistema Eléctrico. <i>Tensión: $V(t)$ [V] Corriente: $i(t)$ [A]</i>		
Resistencia: R [W]	Inductancia: L [Hy]	Capacitor: C [F]
$V(t) = R \cdot i(t)$	$V(t) = L \cdot \frac{di(t)}{dt}$	$V(t) = \frac{1}{C} \int_{-\infty}^t i(t) dt$
$i(t) = \frac{1}{R} \cdot V(t)$	$i(t) = \frac{1}{L} \int_{-\infty}^t V(t) dt$	$i(t) = C \cdot \frac{dV(t)}{dt}$

Sistema Mecánico Translacional <i>Fuerza: $F(t)$ [N] = $\left[\frac{Kg \cdot m}{s^2}\right]$ Velocidad: $v(t)$ $\left[\frac{m}{s}\right]$</i>		
Amortiguador: B $\left[\frac{N \cdot s}{m}\right]$	Masa: M [Kg]	Resorte: K $\left[\frac{N}{m}\right]$
$F(t) = B \cdot v(t)$	$F(t) = M \cdot \frac{dv(t)}{dt}$	$F(t) = K \int_{-\infty}^t v(t) dt$
$v(t) = \frac{1}{B} \cdot F(t)$	$v(t) = \frac{1}{M} \int_{-\infty}^t F(t) dt$	$v(t) = \frac{1}{K} \cdot \frac{dF(t)}{dt}$

Sistema Mecánico Rotacional <i>Momento: $T(t)$ [N·m] = $\left[\frac{Kg \cdot m^2}{s^2}\right]$ Velocidad angular: $w(t)$ $\left[\frac{1}{s}\right]$</i>		
Amortiguador Viscoso: B_R [N·m·s]	Momento de Inercia: J [Kg·m²]	Resorte Torsional: K_R $\left[\frac{N}{m}\right]$
$T(t) = B_R \cdot w(t)$	$T(t) = J \cdot \frac{dw(t)}{dt}$	$T(t) = K_R \int_{-\infty}^t w(t) dt$
$w(t) = \frac{1}{B_R} \cdot T(t)$	$w(t) = \frac{1}{J} \int_{-\infty}^t T(t) dt$	$v(t) = \frac{1}{K_R} \cdot \frac{dT(t)}{dt}$

Sistema Mecánico de Fluidos <i>Presión: $P(t)$ $\left[\frac{N}{m^2}\right]$ Flujo: $q(t)$ $\left[\frac{m^3}{s}\right]$</i>		
Resistencia Hidráulica: R_H $\left[\frac{N \cdot s}{m^5}\right]$	Inertancia Hidráulica: L_H $\left[\frac{N \cdot s^2}{m^5}\right]$	Compliance Hidráulica: C_H $\left[\frac{m^5}{N}\right]$
$P(t) = R_H \cdot q(t)$	$P(t) = L_H \cdot \frac{dq(t)}{dt}$	$P(t) = \frac{1}{C_H} \int_{-\infty}^t q(t) dt$
$q(t) = \frac{1}{R_H} \cdot P(t)$	$q(t) = \frac{1}{L_H} \int_{-\infty}^t P(t) dt$	$q(t) = C_H \cdot \frac{dP(t)}{dt}$



Sistema Físico Calórico	
<i>Temperatura</i> ^(*) : $q(t)$ [$^{\circ}C$] <i>Flujo Calórico</i> : $q(t)$ [$\frac{J}{s}$]	
Resistencia Térmica: R_T [$\frac{^{\circ}C \cdot s}{J}$]	Capacidad Térmica: C_T [$\frac{J}{^{\circ}C}$]
$q(t) = R_T \cdot \dot{q}(t)$	$q(t) = \frac{1}{C_T} \int_{-\infty}^t \dot{q}(t) dt$
$\dot{q}(t) = \frac{1}{R_T} \cdot q(t)$	$\dot{q}(t) = C_T \cdot \frac{dq(t)}{dt}$
(*) La temperatura se mide respecto a la temperatura ambiente	

Analogías entre Sistemas Físicos

Sistemas	Modelización Serie			Modelización Paralelo		
	$V(t) \equiv F(t) \equiv T(t) \equiv P(t) \equiv q(t)$ $i(t) \equiv v(t) \equiv w(t) \equiv q(t) \equiv q(t)$			$V(t) \equiv v(t) \equiv w(t) \equiv q(t)$ $i(t) \equiv F(t) \equiv T(t) \equiv P(t)$		
Eléctrico	R	L	C	R	L	C
Traslacional	B	M	$\frac{1}{K}$	$\frac{1}{B}$	$\frac{1}{K}$	M
Rotacional	B_R	J	$\frac{1}{K_R}$	$\frac{1}{B_R}$	$\frac{1}{K_R}$	J
Fluidos	R_H	L_H	C_H	$\frac{1}{R_H}$	C_H	L_H
Calórico	R_T	-----	C_T			

Transformador Ideal

$$\frac{V_p(t)}{V_s(t)} = \frac{i_s(t)}{i_p(t)} = \frac{N_p}{N_s}$$

Engranajes Ideales

$$\frac{T_1(t)}{T_2(t)} = \frac{\omega_2(t)}{\omega_1(t)} = \frac{N_1}{N_2}$$

Reflexiones de un Circuito de Secundario a Primario de Transformador

Relación de Transformación: $h = \frac{N_p}{N_s}$

	Modelización Serie	Modelización Paralelo
Resistencia	$V_p(t) = h^2 \cdot R \cdot i_p(t)$	$i_p(t) = \frac{1}{h^2 \cdot R} \cdot V_p(t)$
Inductancia	$V_p(t) = h^2 \cdot L \cdot \frac{di_p(t)}{dt}$	$i_p(t) = \frac{1}{h^2 \cdot L} \int_{-\infty}^t V_p(t) dt$
Capacitor	$V_p(t) = \frac{h^2}{C} \int_{-\infty}^t i_p(t) dt$	$i_p(t) = \frac{C}{h^2} \cdot \frac{dV_p(t)}{dt}$