Laboratorio de Control Digital

Paralelo práctico:

Práctica #3

**Diseño de Controladores**

Nombre del estudiante:

Fecha de entrega:

Nombre del Profesor de Laboratorio:

Nombre del profesor Teórico:

II Término 2019-2020

|  |
| --- |
| Código: |
| Función de transferencia |
|  |
| Trayectoria de las raíces sin controlador y con controlador: |
|  |
| Respuesta al escalon sin controlador y con controlador: |
|  |
| **Compensador:** |
|  |
| Diagrama en simulik: |
|  |
| **Respuesta ante una entrada escalón SIMULINK:** |
|  |
| Comentarios: |

**Ejercicio 2**

|  |
| --- |
| Código: |
|  |
| Función de transferencia |
|  |
| Trayectoria de las raíces con controlador: |
|  |
| Respuesta al escalon sin con controlador: |
|  |
| **Compensador:** |
|  |
| Diagrama en simulik: |
|  |
| **Respuesta ante una entrada escalón SIMULINK:** |
|  |
| Comentarios: |

**Conclusiones:**

**Recomendaciones:**