



INTRODUCCIÓN AL CONTROL POR COMPUTADOR

ALGORITMOS DE CONTROL

- * CONTROLADOR PID
- * CONTROLADOR DE TIEMPO FINITO ORDEN NORMAL/INCREMENTADO
- * CONTROLADOR ASIGNACION DE POLOS ESTRUCTURA SIMPLE/COMPLETA
- * CONTROLADOR ROBUSTO
- * CONTROLADOR PREDICTIVO
- * CONTROLADOR ESTOCÁSTICO



COMPARACION CONTROLADORES

$$S_y = \sqrt{e_{wk}^2} = \sqrt{\frac{1}{N+1} \sum_{k=0}^N e_{wk}^2} \quad e_{wk} = y_k - w_k$$

$$S_u = \sqrt{\Delta u_k^2} = \sqrt{\frac{1}{N+1} \sum_{k=0}^N \Delta u_k^2} \quad \Delta u_k = u_k - u_{00}$$

