

a)

viernes, 28 de noviembre de 2025 08:00

Vienen de 552 EF
de natall
| Ya flipeador

$$C = \begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$B = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$D = [0]$$

$\hat{A} \hat{g} \hat{B}$ para edermann

Sin Elyas

Abstr. 5 A paper (size(A 1) 1): 5 0

$$\hat{B} = [B; 0]$$

PLC objetivos

(Misma que el ej. 2)
 $= -3,5 \pm 3$

Polo Distanto \rightarrow (en -30)
para no generar
dominancia

$$\overline{I} = 0$$

```
K = acker(Ahat, Bhat ,PLC)
```

$$= 31.0000 \quad 226.2500 \quad -637.5000$$

controlabilidad y observabilidad chequeado con la Rutina de Matlab

```
% Verifico Controlabilidad del sistema
if rank(ctrb(A,B)) == n
    disp('El sistema es Controlable.');
```

→

```
else
    error('El sistema NO es Controlable.');
```

→

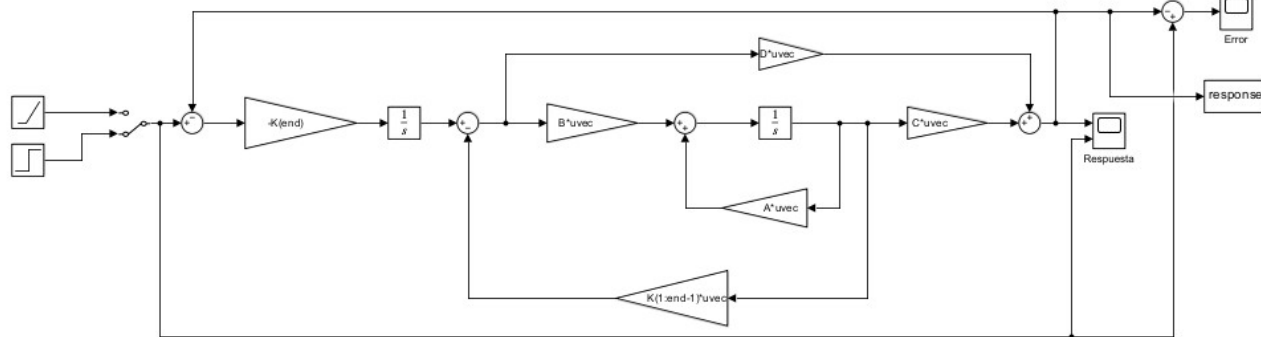
```
end
% Verifico Observabilidad del sistema
if rank(obsv(A,C)) == n
    disp('El sistema es Observable.');
```

→

```
else
    error('El sistema NO es Observable.');
```

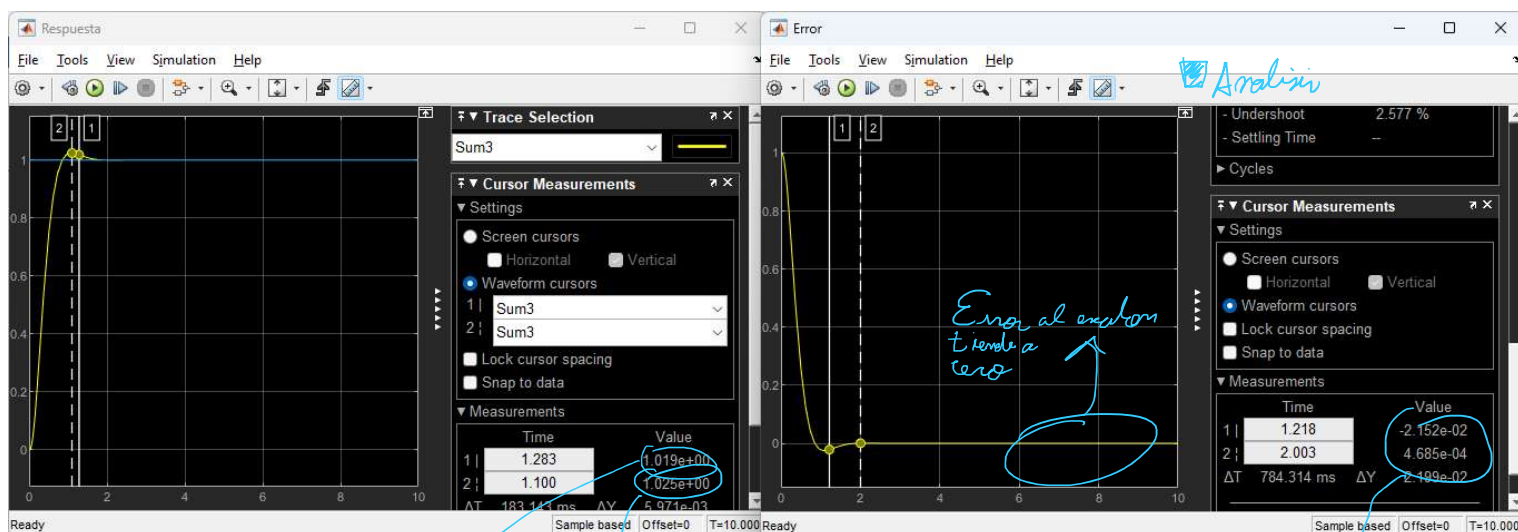
→

```
end
```



b) Respuesta al escalon

Error al escalar


$$\mu_p = 62,5\%$$
$$t_s = 1,02 \text{ Segr}$$

Parece solo ammortizzato
perché nel lungo periodo
non cresce mai veramente

Responde a la Rampa

c) Erro a la Rampa



