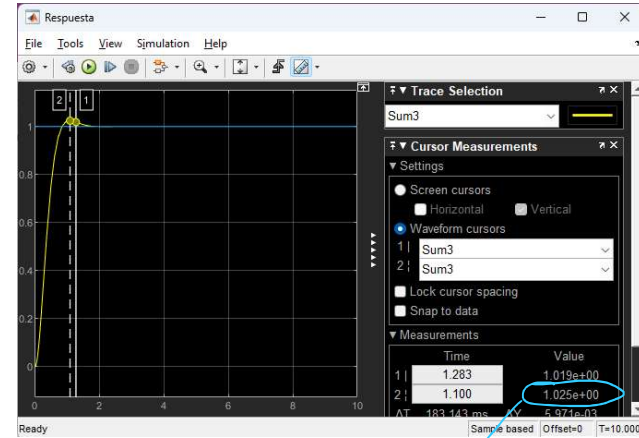
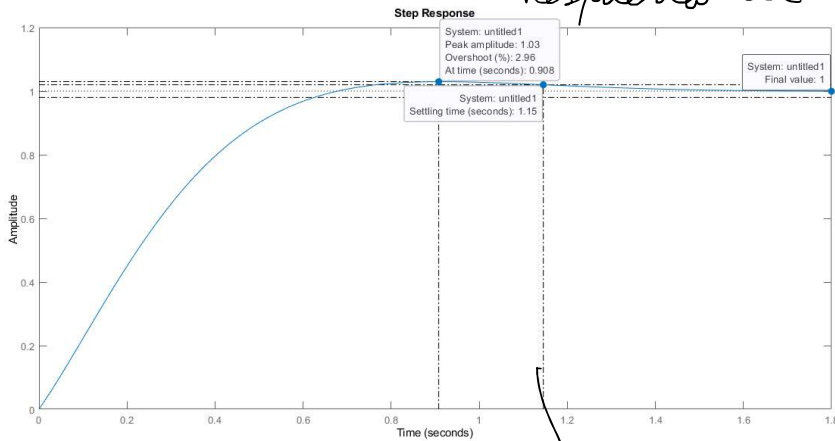


## Análisis mi diseño Respuesta al Escalon

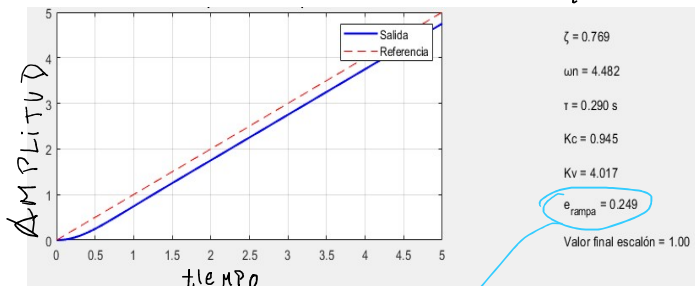


- Ambos Diseños Respuesta tipo 1, Error al escalón  $\approx 0$

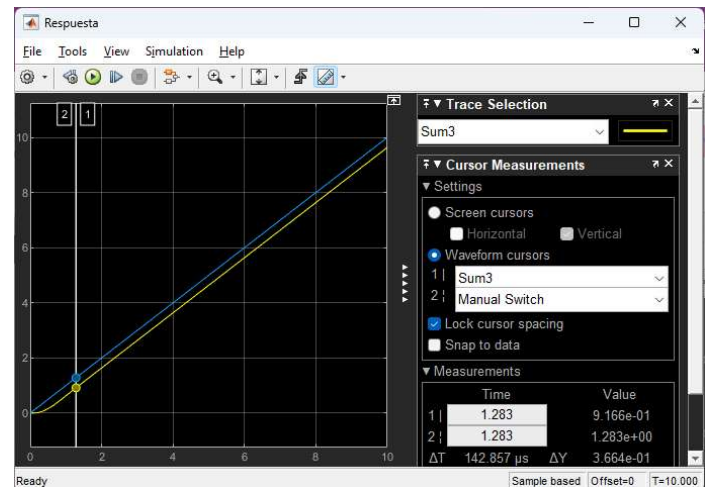
Es de LDR Mor Rapido

Menor  $K_p$  en Achenman

## Respuesta a la Rampa



Menor error con LDR



Entonces, cual es la conclusión? Depende de mis necesidades. Si quiero un ts más rápido y un error de rampa más chico elegiría el sistema controlador diseñado por LDR

Ahora si es CRITICO el  $K_p$  elegiría el sistema controlador diseñado por Achenman. Lo cual complica el montaje debido a que son los Vor de Estudio? Entonces esta dificultad es un gran peso a contemplar

A Mode de comentario de la comparación general de Ventajas y desventajas

Ventajas	Desventajas

	Ventajas	Desventajas
Lugar de Paseo	<ul style="list-style-type: none"> <li>Mide la tte - Transitoria</li> <li>Más barato (Engeneral)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>No Asegura Diseño Dominante</li> <li>Es Prueba y error el Diseño</li> </ul>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>Diseño más Rápido</li> <li>Asegura Dominancia</li> <li>Puede tener CI</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>En contra de Mediciones de Var de Estado</li> <li>Difícil de Medir los Var de estado</li> </ul>