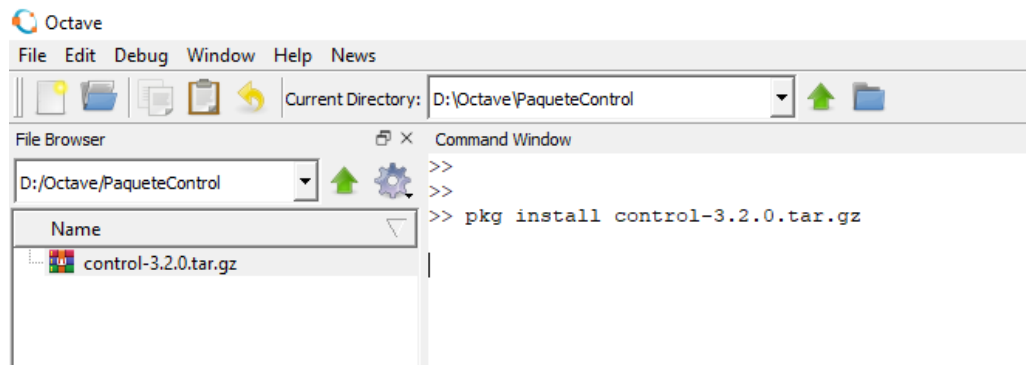


Instalación paquete Control.

1. Descargar el paquete Control de la siguiente dirección:
<https://octave.sourceforge.io/packages.php>
2. Instalamos el paquete recordar que deben seleccionar en File Browser el directorio donde almacenaron el archivo instalador.
>> pkg install control-3.2.0.tar.gz

**Comandos en Octave**

>> %cargar el paquete Control

>> pkg load control

>> %cargar el paquete Symbolic

>> pkg load symbolic

>> syms s

Symbolic pkg v2.9.0: Python communication link active, SymPy v1.5.1.

>> %definir los polinomios A(s) y B(s)

>> A=[9 12 13]

A =

9 12 13

>> B=[2 3]

B =

2 3

>> %Asignamos la funcion de transferencia

>> FT=tf(B,A)

Transfer function 'FT' from input 'u1' to output ...

$$y1: \frac{2s + 3}{9s^2 + 12s + 13}$$

Continuous-time model.

```
>> %calculamos los ceros de la función de transferencia
```

```
>> ceros=zero(FT)
ceros = -1.5000
```

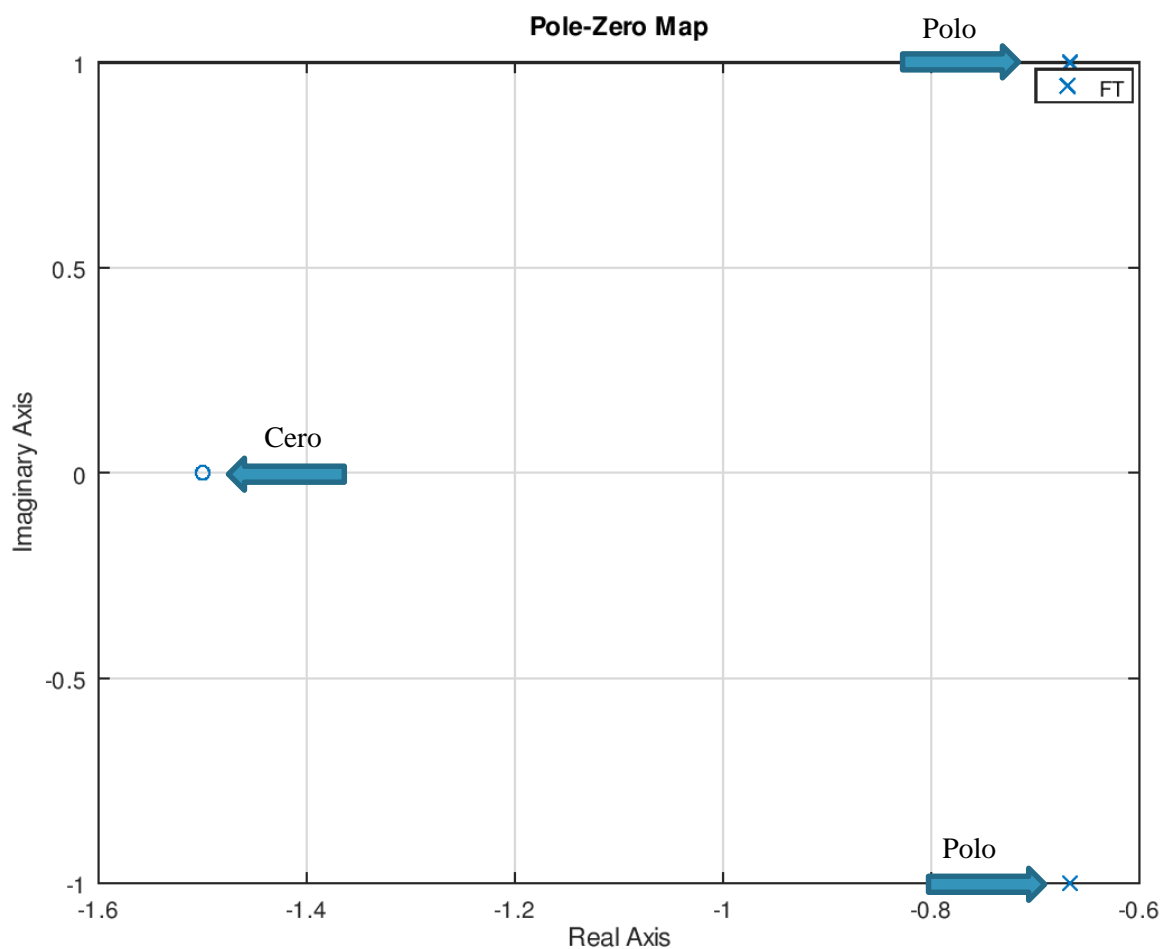
```
>> %calculamos los polos de la función de transferencia
```

```
>> polos=pole(FT)
polos =
```

```
-0.6667 + 1.0000i
-0.6667 - 1.0000i
```

```
>> %graficamos los ceros y polos
```

```
>> pzmap(FT)
```



Calculo del determinante

>>% definimos la matriz para realizar el cálculo del determinante

>> A=[5 3;8 6]

A =
5 3
8 6

>> Det= **det(A)**
Det =
6

Respuesta al impulso

>> %Definimos la function de transferencia

>> A=[3]
A = 3

>> B=[1 2]
B = 1 2

>> g=**tf(A,B)**
3
y1: -----
s + 2

>> Graficamos la respuesta al impulso

>> **impulse(g)**

