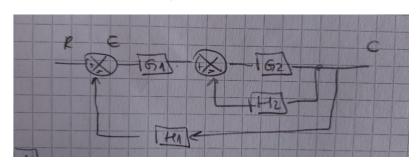
1. Encontrar C/E y C/R.



2. Obtener el error en estado estacionario. Controlador PD.

Datos:

Sistema Servo.

H=1.

G1: controlador pd.

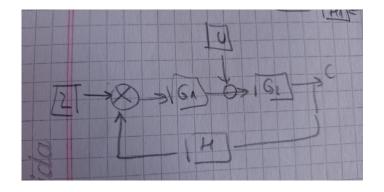
Entrada escalon unitaria.

kp=300.

kd*td=10

G1=kp(1+td*s)

 $G2=1/(s^2+10s+20)$



3 y 4. Determinar si la FTLC G(s) corresponde a la grafica. Justificar.

