Jorge Grau Giannakakis y David López Gavilá

Memoria Control

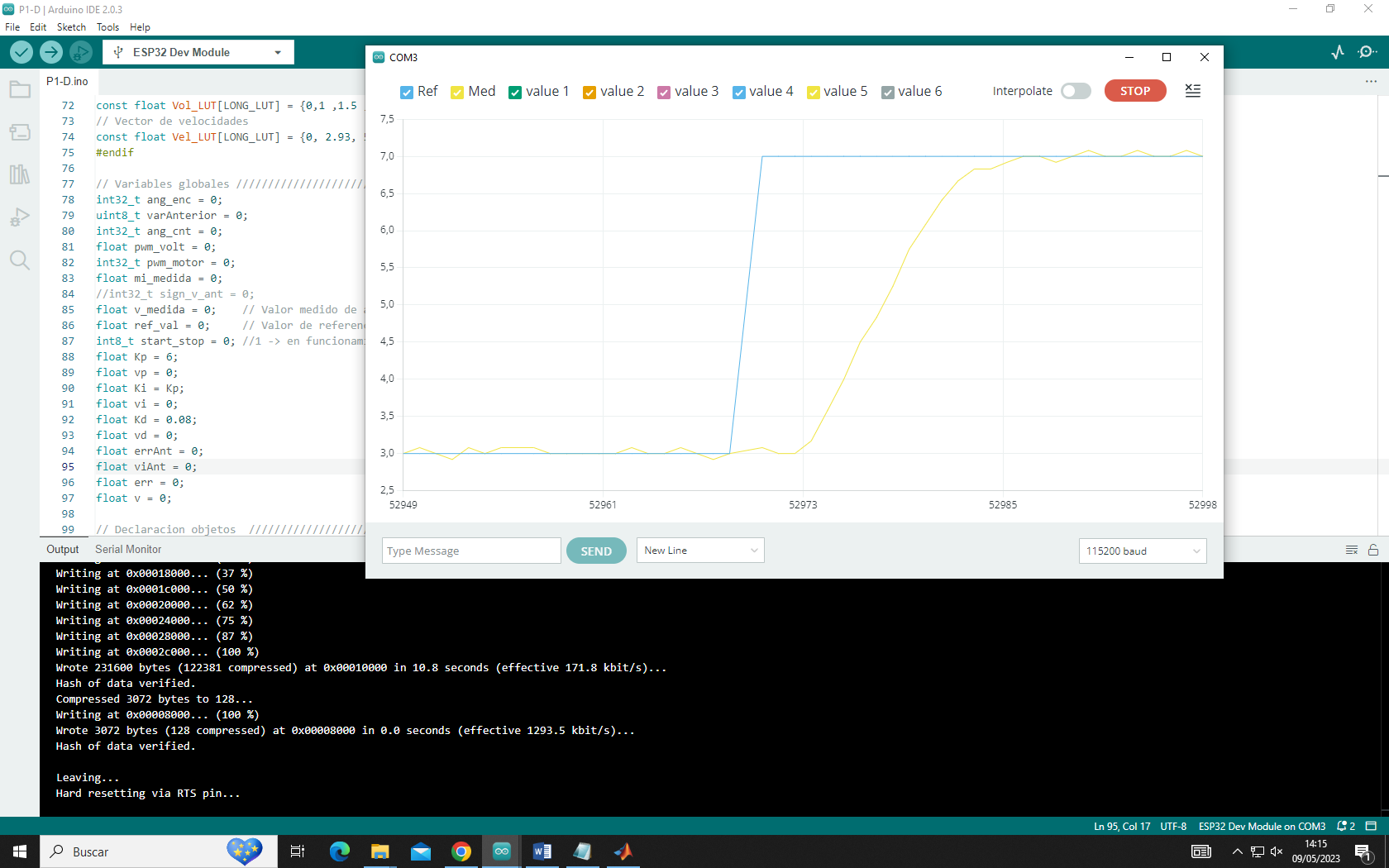
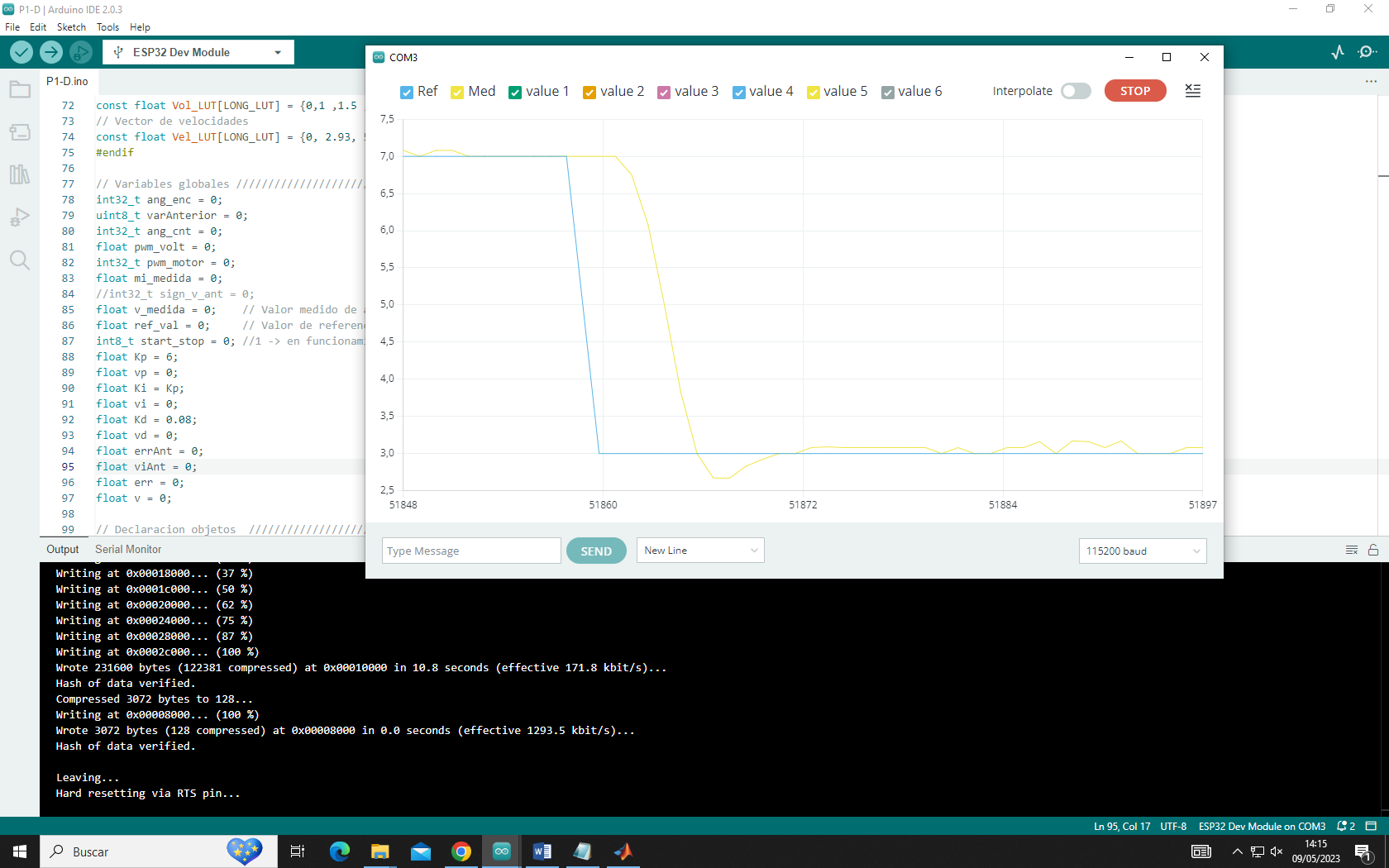
06/06/2023

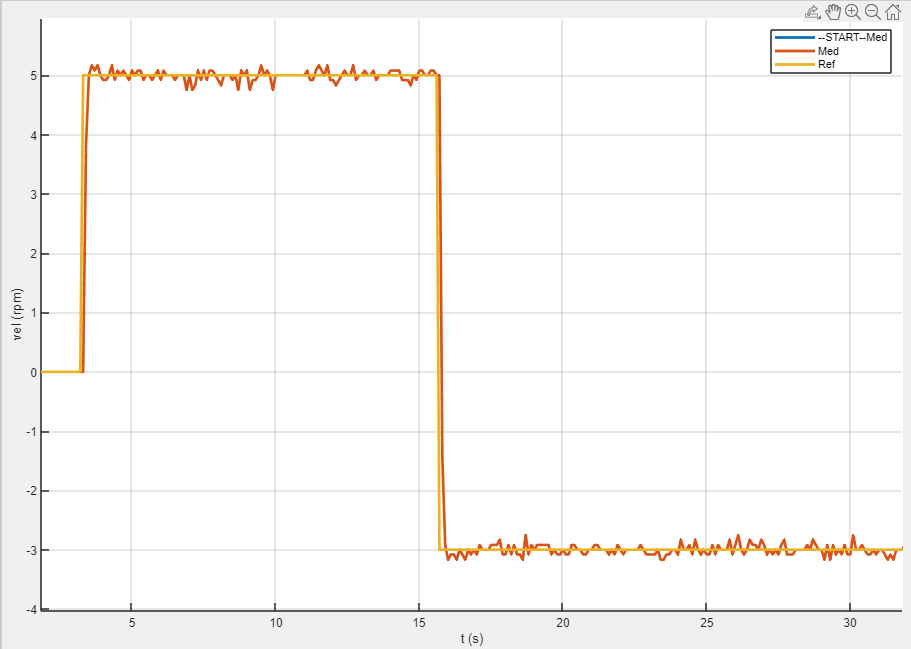
Índice

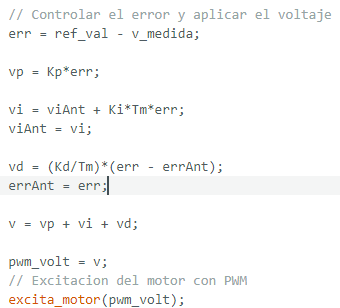
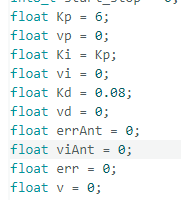
[Implementación del algoritmo básico de control PID para el control de velocidad del motor. 2](#_Toc135137550)

[Implementación de control de posición angular y configuración dinámica 3](#_Toc135137551)

## Implementación del algoritmo básico de control PID para el control de velocidad del motor.

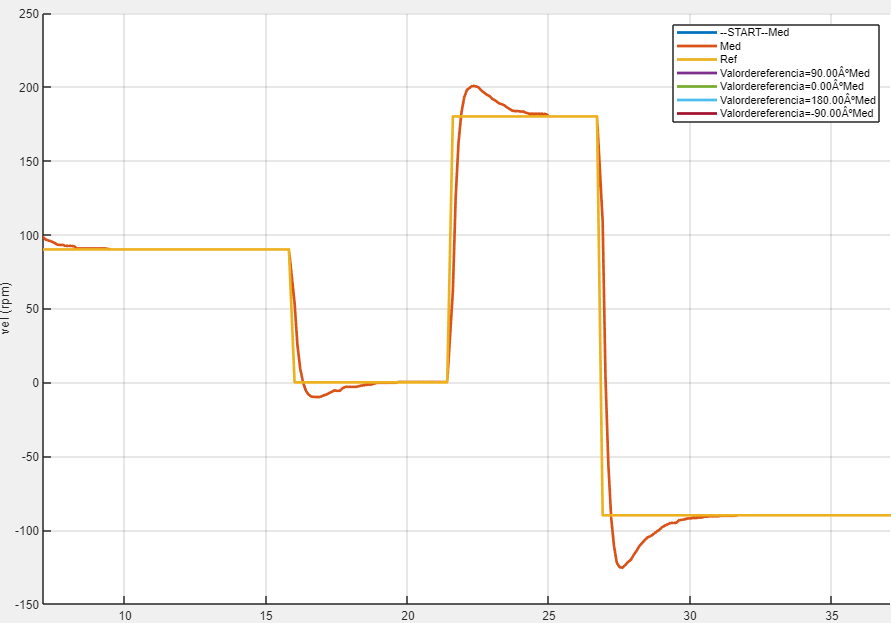






## Implementación de control de posición angular y configuración dinámica





Donde ve(rpm) es el ángulo.

## Implementación del algoritmo anti “windup” condicional

