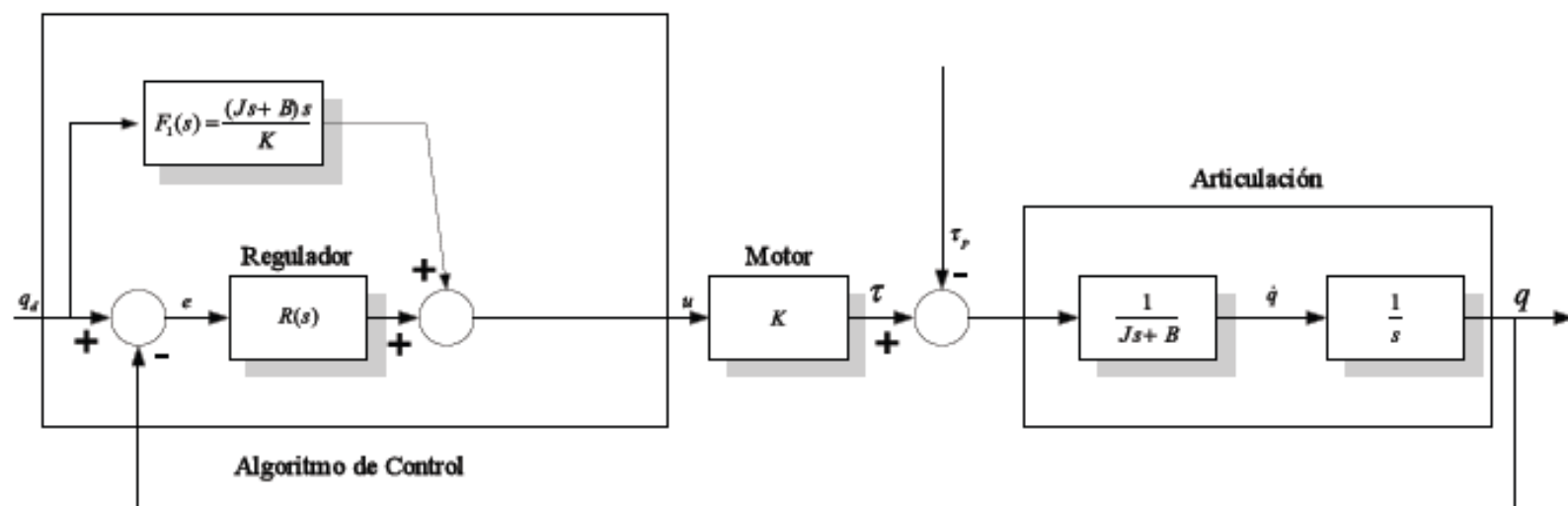


# Control Prealimentado+Realimentado



$$q(s) = q_d(s) - \frac{1}{(Js+B)s + KR(s)} \tau_p$$

Con perturbación en forma de escalón unitario

$$q(s) = -\frac{1/s}{(Js+B)s + KR(s)} \quad \text{coincidente con el caso realimentado}$$

une las ventajas de prealimentado y realimentado