Cibernética 3



#### Taller 2 (punto 4)

#### Presentado por:

- Camila Lozano Jiménez código 20201020161.
- Juan Felipe Rodríguez Galindo código 20181020158.

#### **Enunciado:**

# IV. REDES NEURONALES Y MODELAMIENTO DE SISTEMAS DINÁMICOS

Realizar el modelamiento del siguiente sistema empleando redes neuronales.

$$G(s) = \frac{1}{a_4s^4 + a_3s^3 + a_2s^2 + a_1s + a_0}$$

# Configuraciones:

- $a_4$ : 0, 1 y 2.
- $a_3$ : 0, 1 y 2.
- $a_2$ : 2, 4 y 6.
- $a_1$ : 2, 4 y 6.
- $a_0$ : 1, 2 y 3.

# Requerimientos de diseño:

- \* Considerando el valor máximo de la señal:
- Error máximo del 5%.
- Error cuadrático medio inferior al 2%.





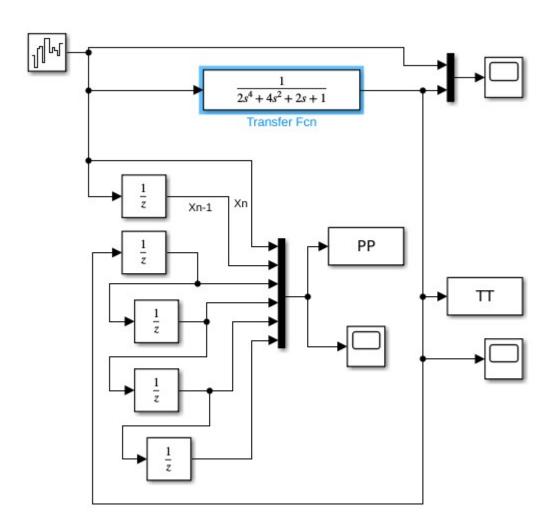
## **Configuraciones:**

- C = 2
- A = 0
- B = 4
- A = 2
- A = 1

$$G(s) = \frac{1}{2s^4 + 0s^3 + 4s^2 + 2s^1 + 1}$$



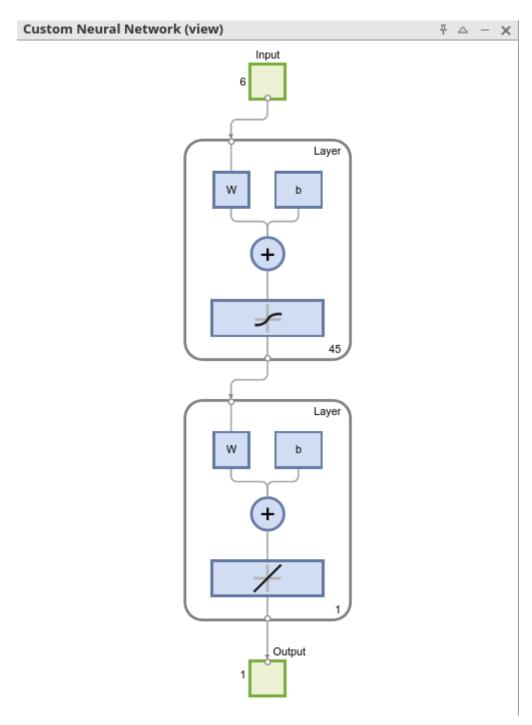
#### Desarrollo



Configuración Simulink.

Cibernética 3

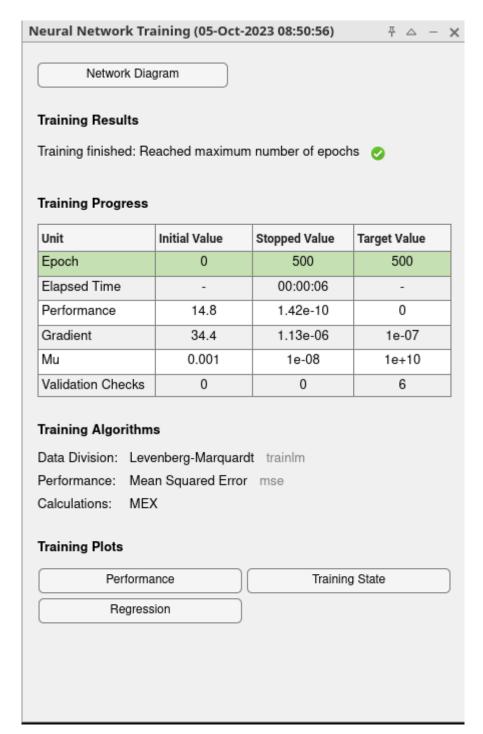




Red neuronal

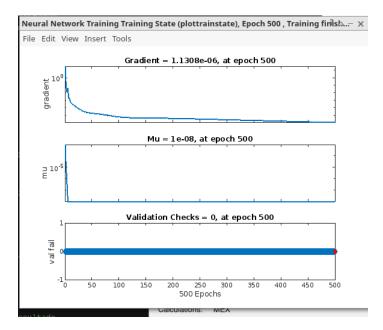
Cibernética 3



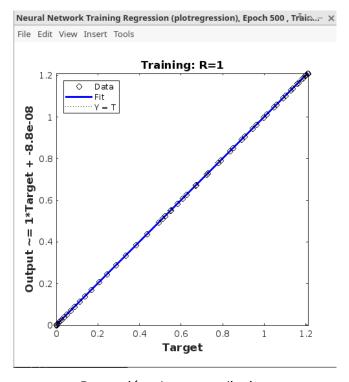


Propiedades red neuronal



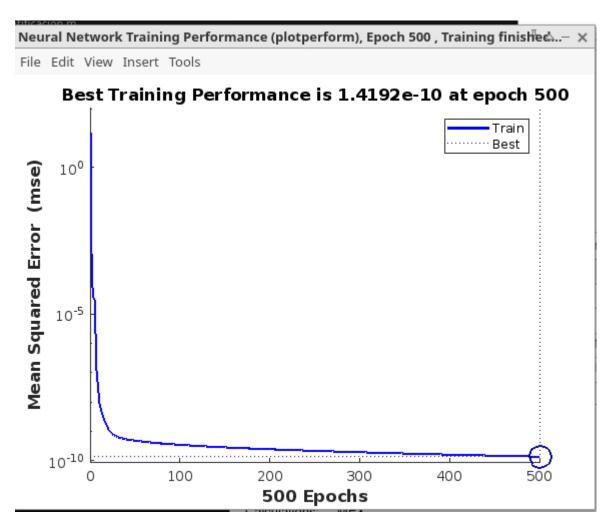


Entrenamiento red neuronal.



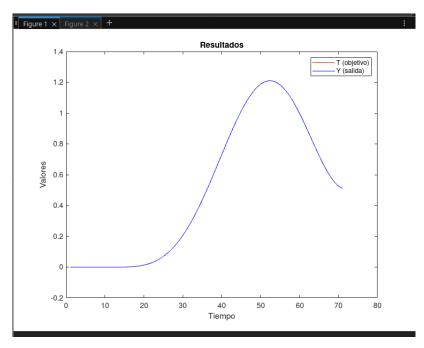
Regresión de aprendizaje.



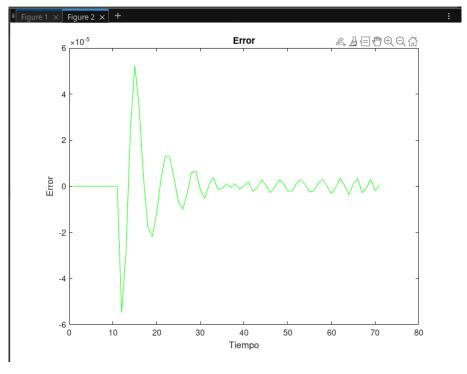


Mejor resultado red neuronal.



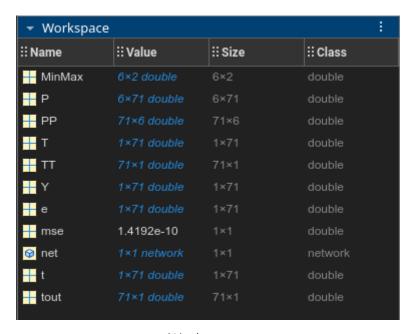


Señal red neuronal.



Error





Workspace

Valor MSE 1.41928e-10.