**Taller 2 (punto 7)**

**Presentado por:**

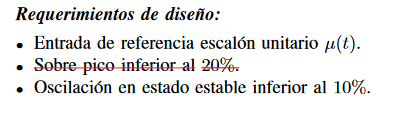
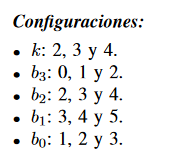
* Camila Lozano Jiménez - código 20201020161.
* Juan Felipe Rodríguez Galindo - código 20181020158.

**Enunciado:**

**VII. CONTROL CON MODELO DE REFERENCIA NEURONAL**

Implementar un sistema de control con modelo de referencia neuronal para una planta con la siguiente función de transferencia





***Configuraciones:***

K = A = 2

b3 = C = 2

B2 = A = 2

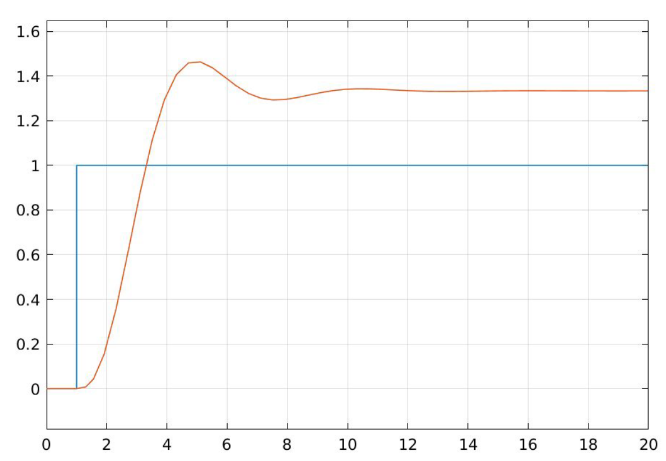
b1 = A = 3

b0 = A = 1

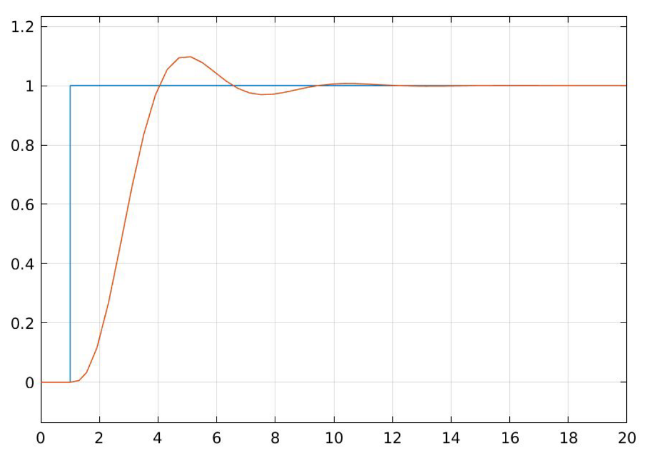
**Desarrollo**

Configuración modelo MATLAB

La función del modelo de la planta asignada tiene error estacionario de 130% (1.3):



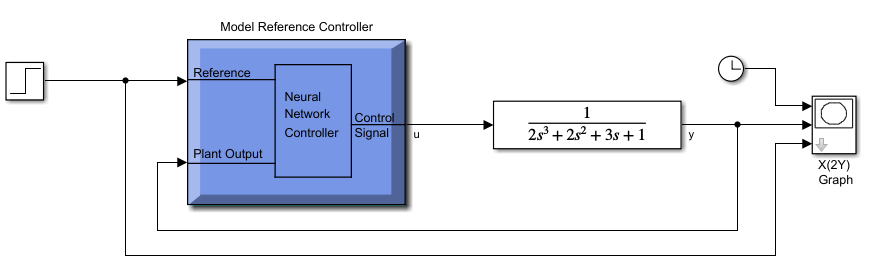
Así, teniendo otro modelo:



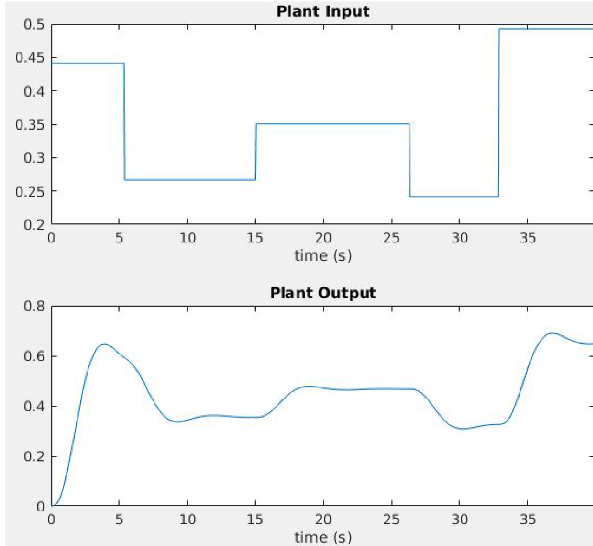
Se configura el último de los modelos como Modelo de Panta de Referencia.

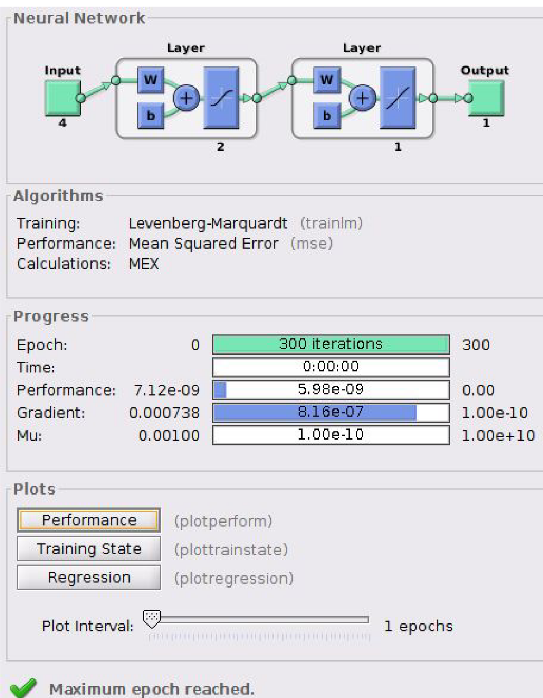
**Simulink**

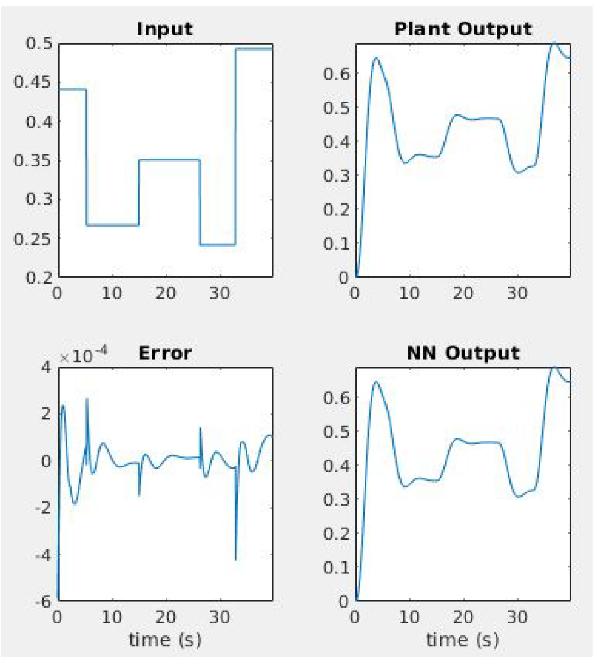
**Modelo de planta:**

****

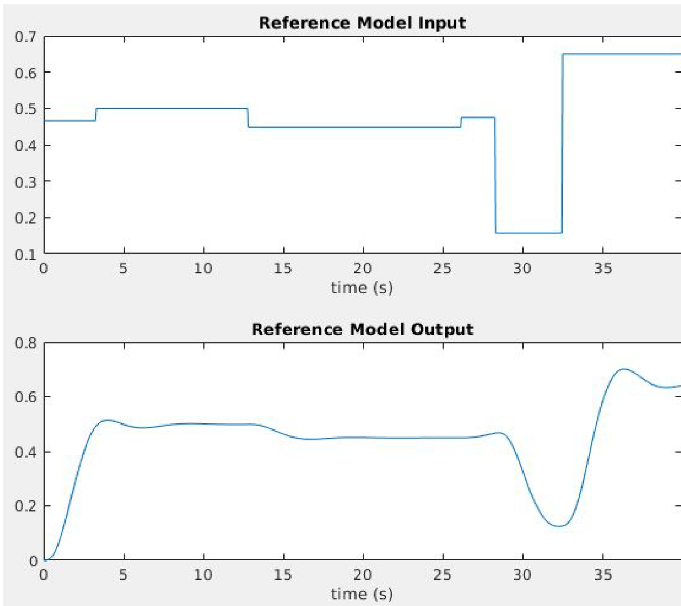
identificación de la planta



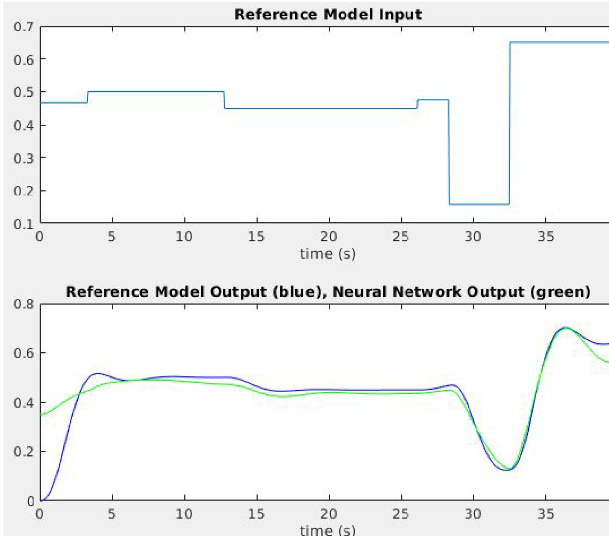
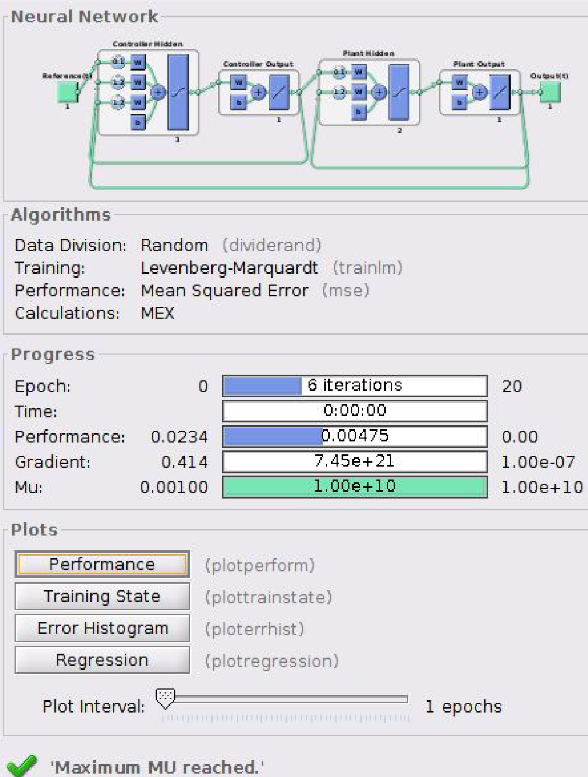




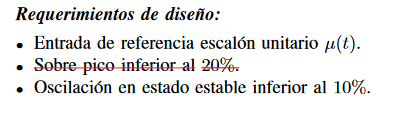
Generación de datos del modelo deseado:

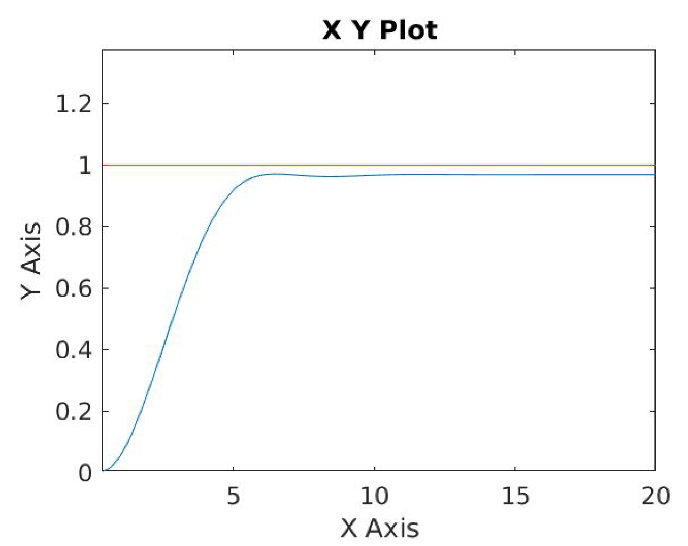


Entrenamiento del controlador



Requerimientos:



****

Cálculo para demostrar que se cumple el error del 10%

