Recta de modo ESTANDAR

$$w(x) \,=\, \frac{100-RAL}{100}\,\,x + RAL$$

Curva de modo ECO

$$w(x) = (AMPGRz - RAL) \left(\frac{x}{AMPFNz}\right)^2 + RAL$$

Si no se usa C, esta recta rige entre 0>=x>=100

Recta de modo ECO entre C y 100%

$$h: \ y = \frac{100 - b}{100 - c} \ (x - c) + b$$

$$b = w(c)$$

Si se usa C, se determina valor

Para x=<c, usa w(x)
Para x>c usa h(x)

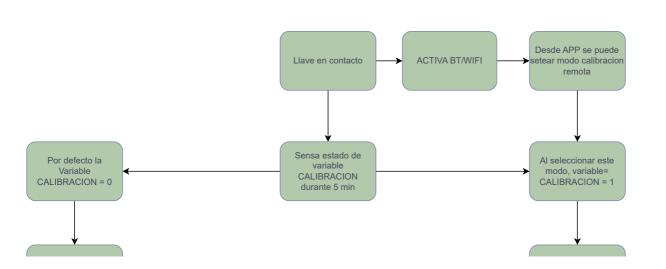
Variables a setear:

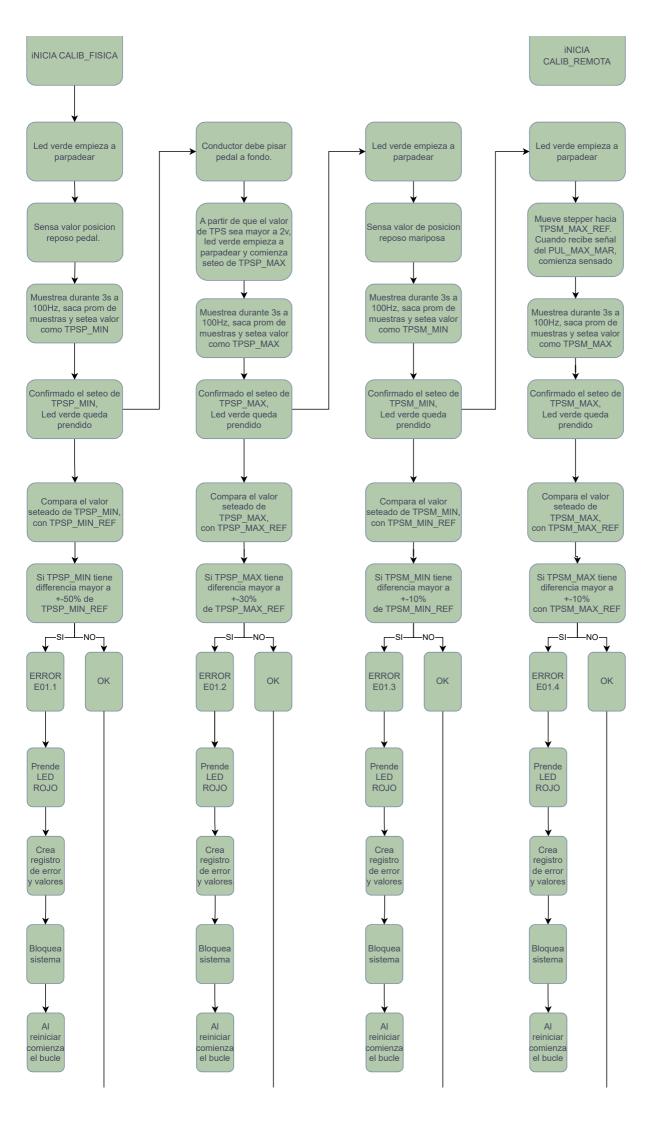
TSPP min
TSPP max
AMPGRw - 100 por
defecto
AMPFNw - 100 por
defecto
c - 50+RAL/2 por
defecto
RAL (TPSM min =
RAL)
TPSM min (TPSM min =
RAL)
TPSM max

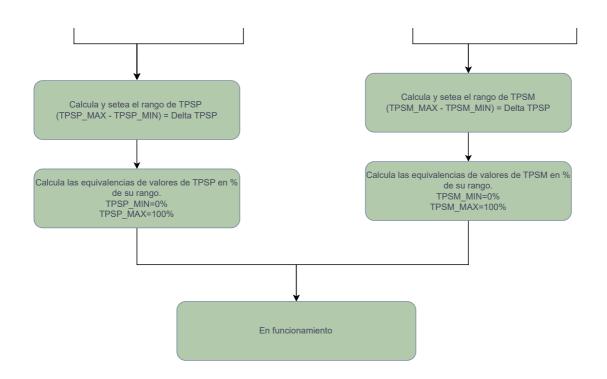
Variables a setear desde codigo:

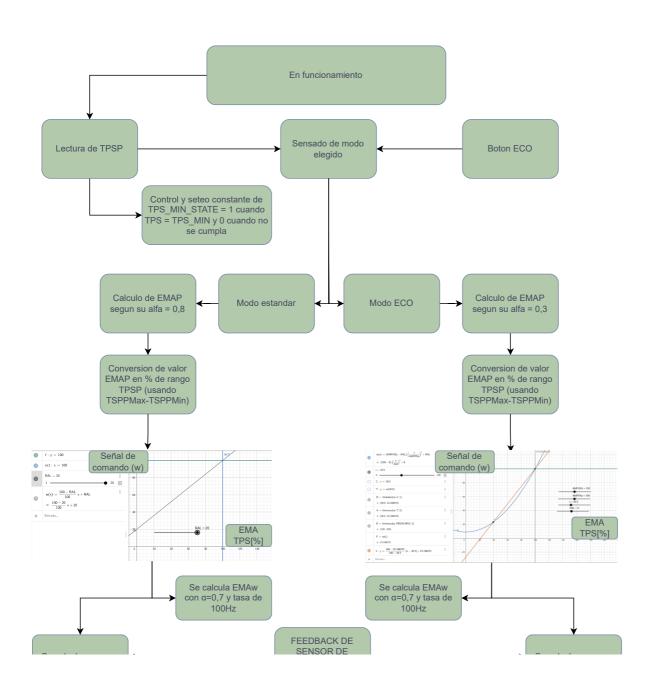
AMPGRw - 100 por defecto AMPFNw - 100 por defecto Uso de c (segunda recta) (si o no) c - 50+RAL/2 por defecto RAL (TPSM min = RAL) TPSM min (TPSM min = RAL) Variables a setear en cada control de arranque:

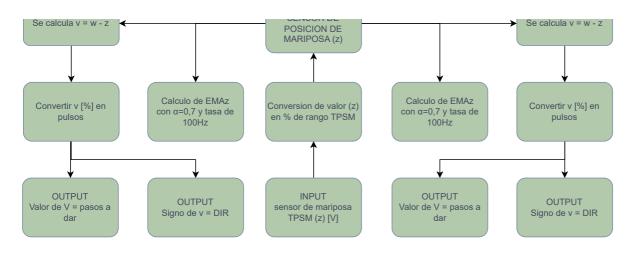
TSPP min TSPP max TPSM max

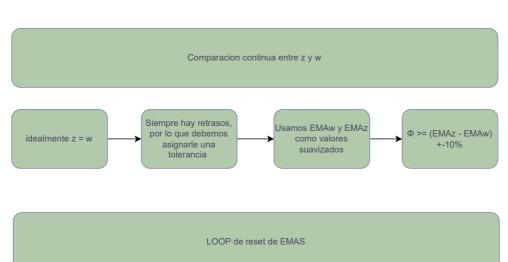


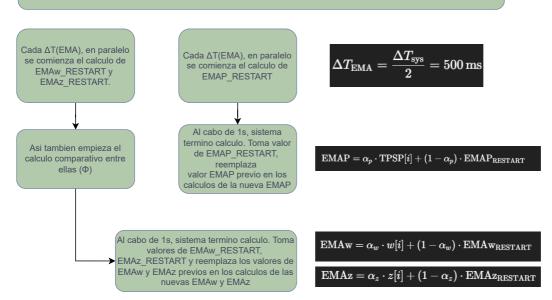












EXPLICACION:

Las EMAs son un promedio en un Δt . Con el pasar del tiempo, el peso del nuevo valor en el promedio es cada vez menor, por lo tanto, la representacion de nuestro promedio, se hace cada vez menos sensible excesivamente, perdiendo validez referencial para el proceso de control.

Para solucionar esto, debemos reiniciar el calculo de las EMAs en paralelo a las vigentes, y una vez calculadas (y siendo ajustadas en tiempo real en forma paralela) realizamos el cambio suave, metiendolas en reemplazo del valor previo de EMAs, con los que se calculan nos nuevos

> $$\begin{split} &\mathsf{EMAw} = \alpha w.w[i] + (1 - \alpha w) * \mathsf{EMAw}_\mathsf{RESTART} \\ &\mathsf{EMAz} = \alpha z.z[i] + (1 - \alpha z) * \mathsf{EMAz}_\mathsf{RESTART} \\ &\mathsf{EMAP} = \alpha p.\mathsf{TPSP}[i] + (1 - \alpha p) * \mathsf{EMAP}_\mathsf{RESTART} \end{split}$$
> $\alpha w = \alpha z = 0.7$ $\alpha z = 0.8$