



Práctica I: Diseño de controladores

Departamento de Ingeniería Eléctrica y Electrónica, Ingeniería Biomédica

Tecnológico Nacional de México [TecNM - Tijuana], Blvd. Alberto Limón Padilla s/n, C.P. 22454, Tijuana, B.C., México

Table of Contents

Información general.....	1
Datos de la simulación.....	1
Respuesta al escalón.....	2
Respuesta al impulso.....	2
Respuesta a la rampa.....	3
Respuesta a la función sinusoidal.....	3
Función de respuesta a las señales.....	4

Información general



Nombre del alumno: Chávez González Roberto

Número de control: 22210884

Correo institucional: l22210884@tectijuana.edu.mx

Asignatura: Modelado de Sistemas Fisiológicos

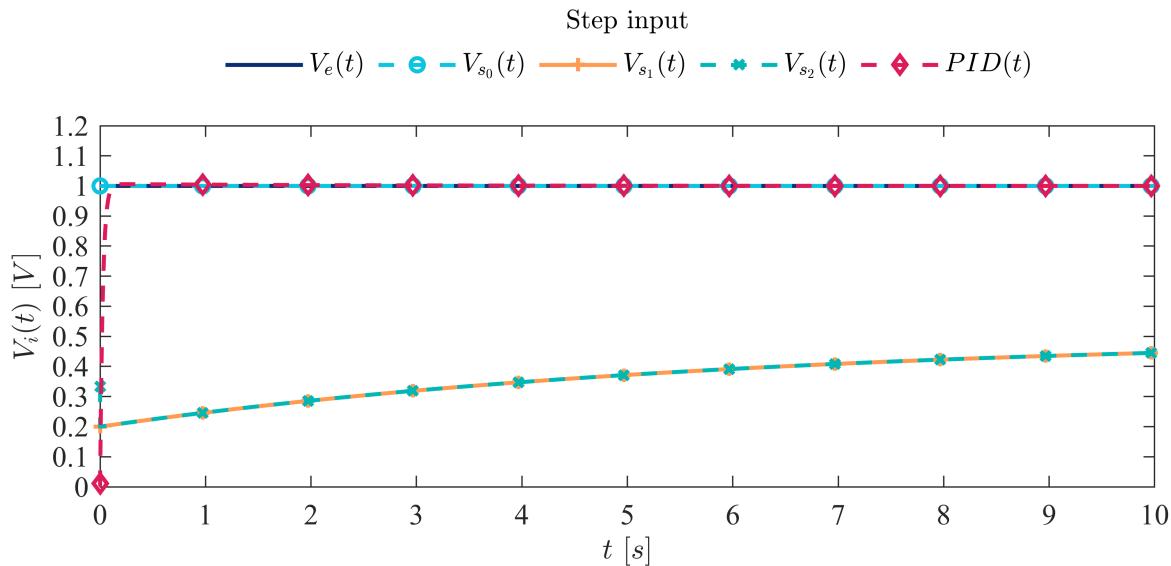
Docente: Dr. Paul Antonio Valle Trujillo; paul.valle@tectijuana.edu.mx

Datos de la simulación

```
clc; clear; close all; warning('off','all')
tend = '10';
file = 'Sistema';
open_system(file);
parameters.StopTime = tend;
parameters.Solver = 'ode15s';
parameters.MaxStep = '1E-3';
set_param('Sistema/Vs0(t)', 'CE', 'VectorFormat', '1-D array');
```

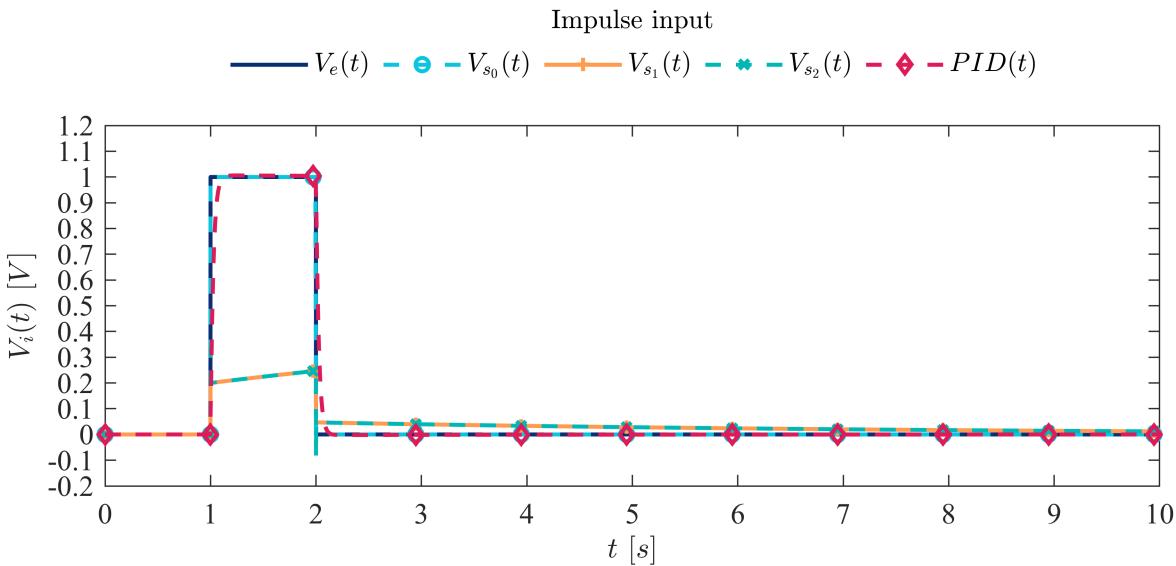
Respuesta al escalón

```
Signal = 'Step';
set_param('Sistema/S1','sw','1');
set_param('Sistema/Ve(t)','sw','1');
x1 = sim(file,parameters);
plotsignals(x1.t,x1.Ve,x1.Vs0,x1.Vs1,x1.Vs2,x1.PID,Signal)
```



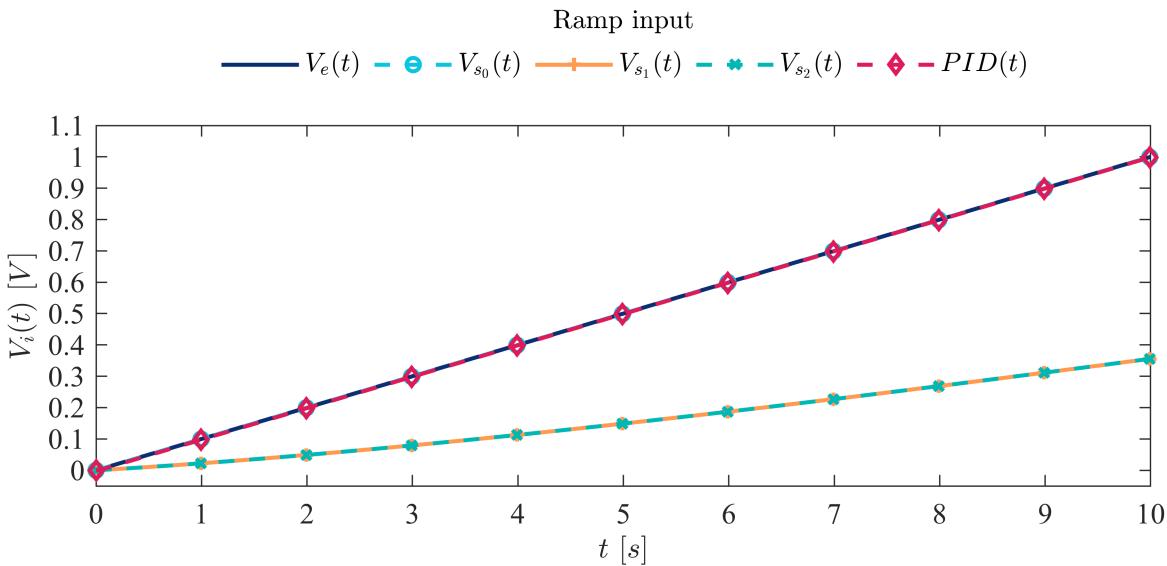
Respuesta al impulso

```
Signal = 'Impulse';
set_param('Sistema/S1','sw','0');
set_param('Sistema/Ve(t)','sw','1');
x2 = sim(file,parameters);
plotsignals(x2.t,x2.Ve,x2.Vs0,x2.Vs1,x2.Vs2,x2.PID, Signal)
```



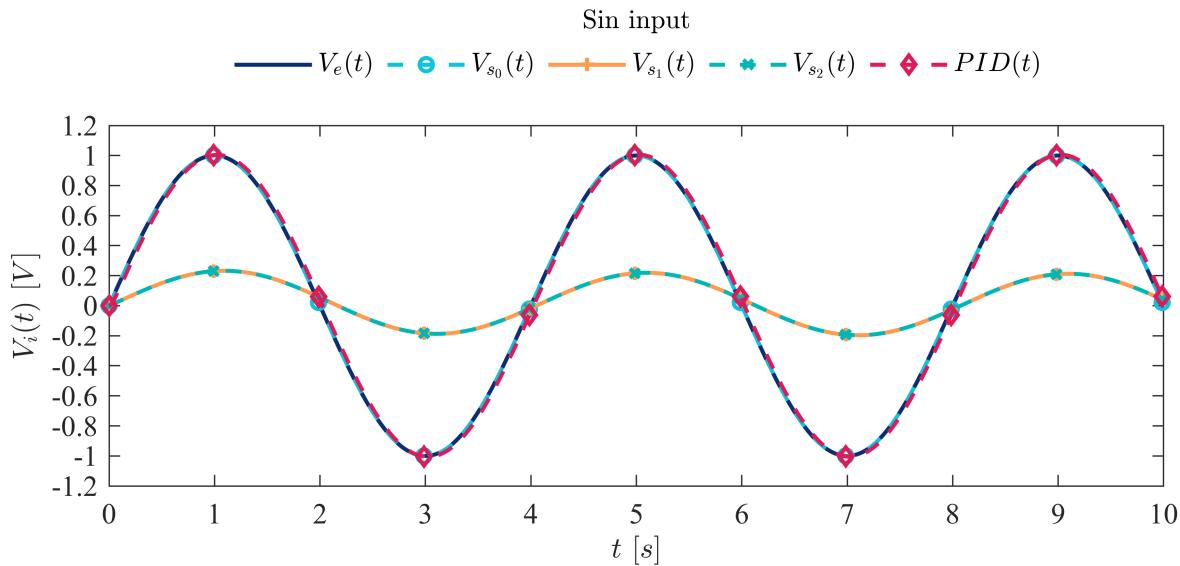
Respuesta a la rampa

```
Signal = 'Ramp' ;
set_param('Sistema/S2','sw','1');
set_param('Sistema/Ve(t)','sw','0');
x3 = sim(file,parameters);
plotsignals(x3.t,x3.Ve,x3.Vs0,x3.Vs1,x3.Vs2,x3.PID,Signal)
```



Respuesta a la función sinusoidal

```
Signal = 'Sin' ;
set_param('Sistema/S2','sw','0');
set_param('Sistema/Ve(t)','sw','0');
x4 = sim(file,parameters);
plotsignals(x4.t,x4.Ve,x4.Vs0,x4.Vs1,x4.Vs2,x4.PID,Signal)
```



Función de respuesta a las señales

```

function plotsignals(t,Ve,Vs0,Vs1,Vs2,PID,Signal)
    set(figure(), 'Color', 'w')
    set(gcf, 'units', 'centimeters', 'position', [1,1,18,8])
    set(gca, 'FontName', 'Times New Roman', 'FontSize', 11)
    hold on; grid off; box on;

    color = [11, 45, 114;
              10, 196, 224;
              255, 155, 81;
              0, 183, 181;
              222, 26, 88] / 255;
    colororder(color)
    plot(t,Ve, '-', t,Vs0, '--o', t,Vs1, '-+', t,Vs2, '--x', t,PID, '--d',...
        'LineWidth', 1.5, 'MarkerSize', 5, 'MarkerIndices', 1:1000:length(t));

    L = legend( '$V_{\{e\}}(t)$', '$V_{\{s\_0\}}(t)$', '$V_{\{s\_1\}}(t)$', '$V_{\{s\_2\}}(t)$', '$PID(t)$' );
    set(L, 'Interpreter', 'Latex', 'FontSize', 10, 'location',...
        'NorthOutside', 'box', 'off', 'Orientation', 'Horizontal')
    title(L,[Signal, ' input'], 'FontSize', 10)

    xlabel('$t$ $[s]$', 'Interpreter', 'Latex', 'FontSize', 11)
    ylabel('$V_i(t)$ $[V]$', 'Interpreter', 'Latex', 'FontSize', 11)

    if Signal == "Step"
        xlim([0,10]); xticks(0:1:10)
        ylim([0,1.2]); yticks(0:0.1:1.2)
    elseif Signal == "Impulse"
        xlim([0,10]); xticks(0:1:10)
        ylim([-0.2,1.2]); yticks(-0.2:0.1:1.2)
    elseif Signal == "Ramp"

```

```
    xlim([0,10]); xticks(0:1:10)
    ylim([-0.05,1.1]); yticks(0:0.1:1.2)
elseif Signal == "Sin"
    xlim([0,10]); xticks(0:1:10)
    ylim([-1.2,1.2]); yticks(-1.2:0.2:1.2)
end

exportgraphics(gcf,[Signal,'.pdf'],'ContentType','vector')
% exportgraphics(gcf,[Signal,'.png'],'Resolution',600);
% print(Signal,'-dsvg','-r600');
% print(Signal,'-depsc','-r600')

end
```