



## 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**

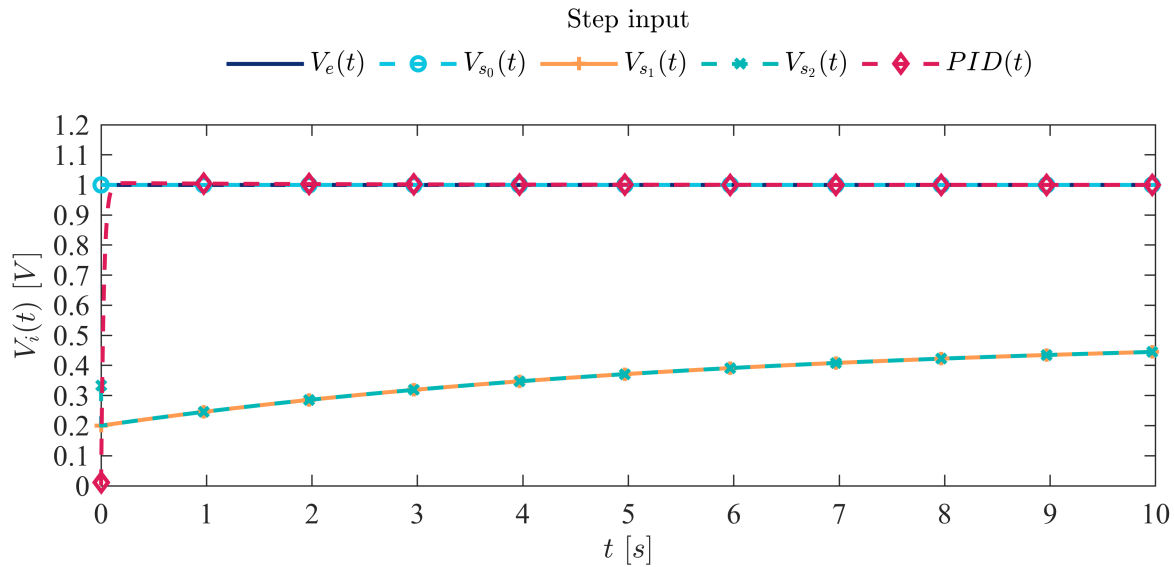
Docente: **Dr. Paul Antonio Valle Trujillo**; paul.valle@tectijuana.edu.mx

### 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');
```

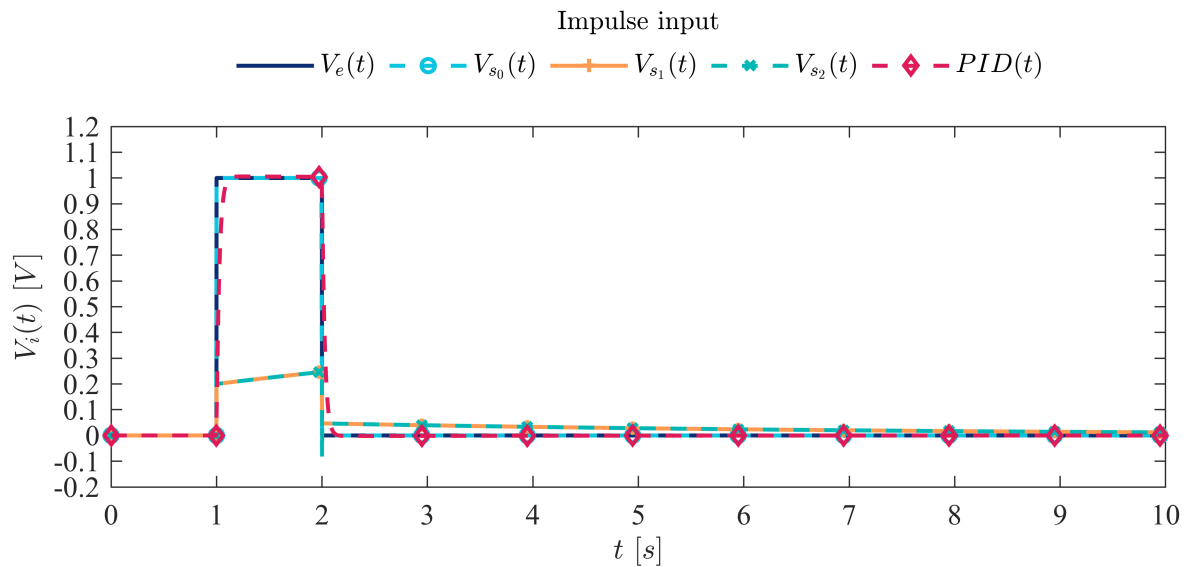
## Respuesta al escalón

```
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)
```



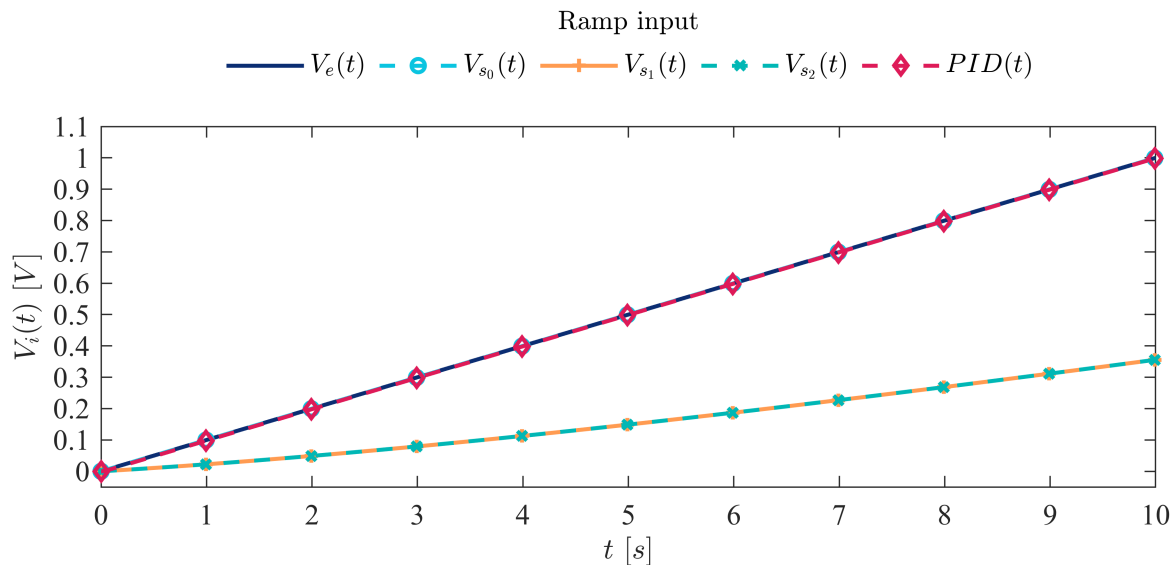
## Respuesta al impulso

```
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)
```



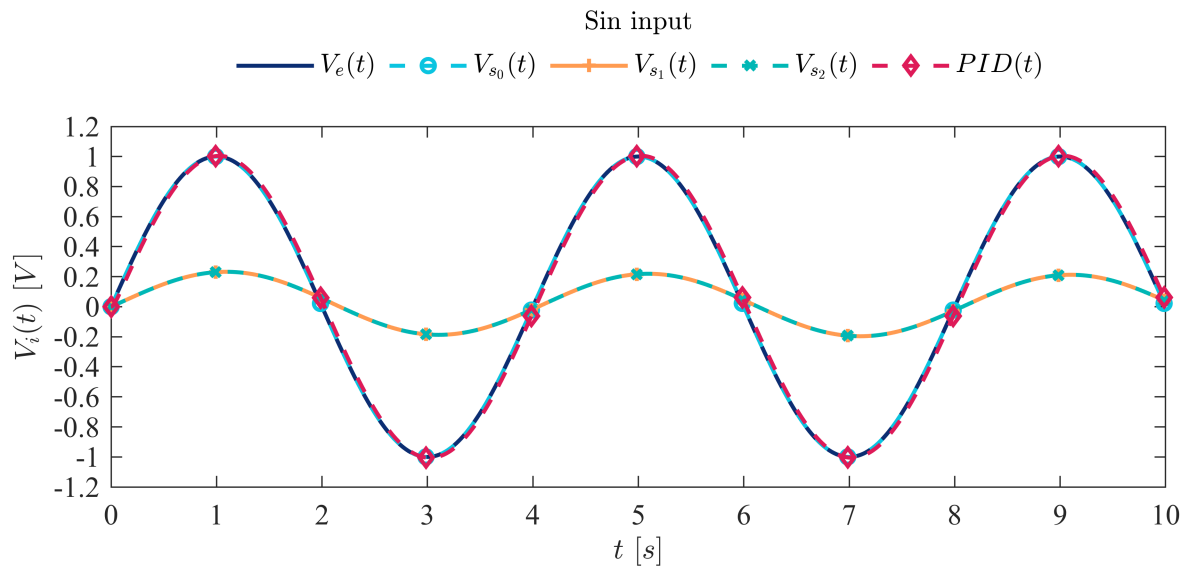
## Respuesta a la rampa

```
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(gcf(),'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

```