

Robótica Industrial

Simulación de un sistema PD en simulink

Sánchez Sandoval Carlos Alberto

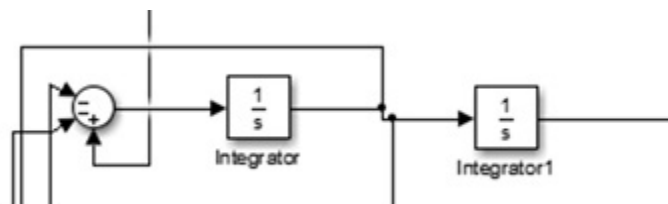
18 de octubre de 2019

El controlador derivativo se opone a desviaciones de la señal de entrada, con una respuesta que es proporcional a la rapidez con que se producen éstas siendo que:

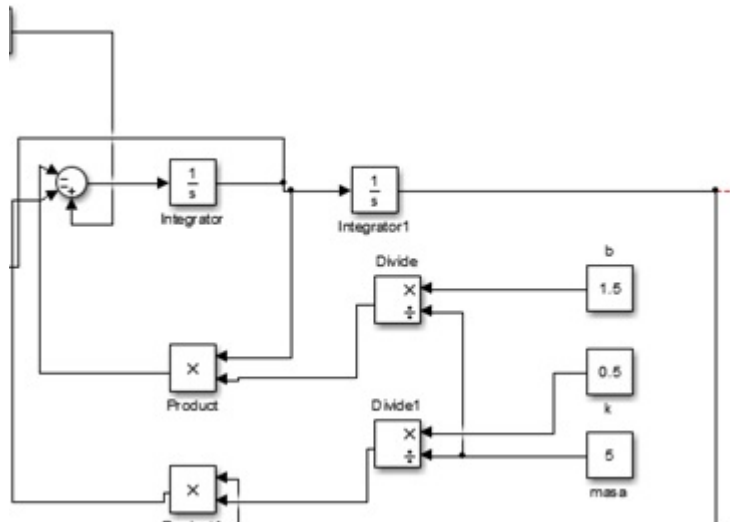
$$k_P + k_D s$$

Como bien se sabe estamos sumando k_P mas el derivador del sistema $k_D s$

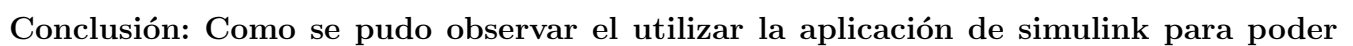
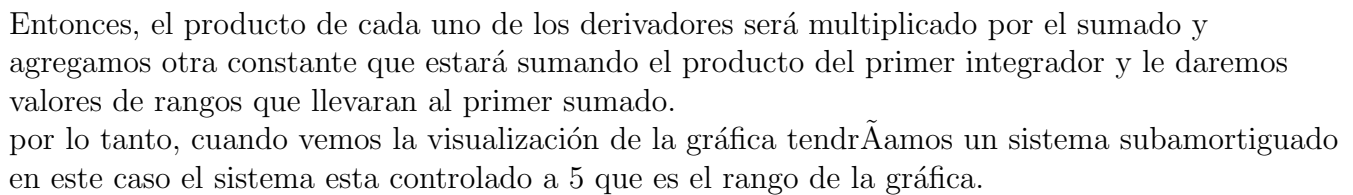
Se comienza cargando las librerías de simulink para generar las condiciones y poder generar el PD



Colocamos un sumador y dos integradores al principio que serán la base para crear nuestro PD



Se agregan 3 constantes que serán los valores que tendrán nuestras letras para el calculo del sistema. Las cuales estarán multiplicando y dividiendo en cada divisor que en este caso se agregan dos.



visualizar un controlador PD es muy efectivo ya que podemos realizar asta un PID para el control de un sistema