

Las preguntas que hay que contestar para la práctica/simulación sobre el control de un motor de continua son las siguientes:

- Motor ideal en tiempo continuo (*modelo ABCD*).
 - Considera que puedes medir posición y velocidad angular. Entonces, diseña un controlador por realimentación de estados $u = -Kx$ para mover el motor θ^* grados. Hazlo de dos maneras: 1 Diseña K poniendo los autovalores donde tú quieras; 2 Mediante LQR . Recuerda que el controlador lleva los estados a cero, por lo tanto la condición inicial del motor en posición ha de ser $-\theta^*$, y la velocidad inicial la que tú quieras.
 - Mismo objetivo que el apartado anterior, pero esta vez considera que solo puedes medir posición angular. Por lo tanto, tendrás que diseñar un estimador para poder implementar $u = -K\hat{x}$. Pon los autovalores del estimador $(A - LC)$ dos veces más grandes que los diseñados para $(A - BK)$. Cuando utilizamos un estimador, y a partir únicamente de tus observaciones a las gráficas de los estados reales del motor ¿se cumplen los valores máximos admisibles para el diseño de LQR?
- Motor con un modelo (ya en tiempo discretizado) más realista es el *modelo_realista.slx*. Mismas preguntas que en el modelo de continua pero sin LQR . Por ejemplo, para el diseño del controlador de este modelo *pasa directamente a discreto* los autovalores de $(A - BK)$ con la K diseñada con el LQR para el modelo ideal en tiempo continuo. Para el estimador, también *pasa directamente a discreto* los autovalores de $(A - LC)$ del modelo anterior en tiempo continuo.

El modelo del motor en tiempo continuo es el siguiente

$$\Sigma_{\text{linear}} := \begin{cases} \dot{x}(t) &= \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & -p \end{bmatrix} x(t) + \begin{bmatrix} 0 \\ k_e \end{bmatrix} u(t) \\ y(t) &= \begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix} x(t) \end{cases}, \quad (1)$$

donde $x(t) = \begin{bmatrix} \theta(t) \\ \dot{\theta}(t) \end{bmatrix}$, $p = 50$ y $k_e = 100$. Las unidades de θ están en grados. Las unidades de la entrada $u(t)$ están en voltios.

Intenta diseñar el controlador y estimador tal que $u(t)$ esté entre ± 12 voltios. Con el diseño LQR más o menos podrías garantizar ese valor máximo asumible para la entrada. Puedes asumir que nunca vamos a querer mover el motor más de $\theta^* = 90$ grados, y que empezamos siempre en reposo. Recuerda, que la posición máxima admisible será siempre mayor o igual a θ^* , que es tu posición inicial.

En *motor_realista.slx* ya he puesto dentro como condición inicial la variable *pos_ini* que tendrás que inicializar tú. La velocidad inicial ya está puesta y es 0. También tienes que inicializar T que es el periodo de muestreo (escoge 0.005 segundos).