Controlador PID con programador de ganancias difuso 1.0 8.0 MATLAB/ode45 LV/Fehlberg4(5) con filtro SciLab/BDF-Newton 0.6 0.4 0.5 0.4 0.2 0.3 0.4 0.6 0.8 0.0 0.0 2.5 5.0 7.5 10.0 12.5 15.0 17.5 20.0