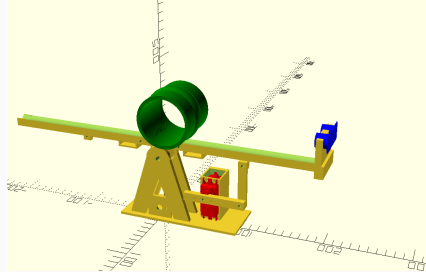
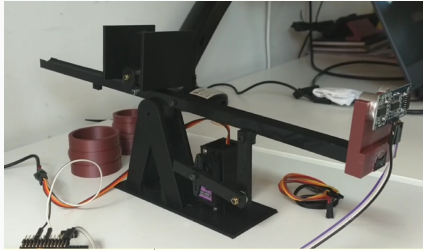


Práctica 6 - Control PID

Facultad de Ingeniería, Universidad de Buenos Aires
Laboratorio de Control Automático (86.22)
Dr. Ing. Claudio D. Pose



Balancio



Tareas:

1. Realizar la implementación en código de Arduino de un controlador PID bilineal, seteando inicialmente las constantes a cero. Ejecutarlo y comprobar que no realiza ninguna acción.
2. Comenzar ajustando de manera empírica un controlador proporcional, prestando atención a su significado. Corroborar los límites de actuación del servo antes de programar. Probar respuesta a perturbaciones, con referencia siempre en cero.

Tareas:

1. Agregar control derivativo de un valor inicial igual al proporcional sobre 100, y aumentar hasta que produzca vibraciones, luego bajar a la mitad. Repetir experimento de perturbaciones.
2. Agregar control integral y probar el seguimiento de una referencia distinta a cero.