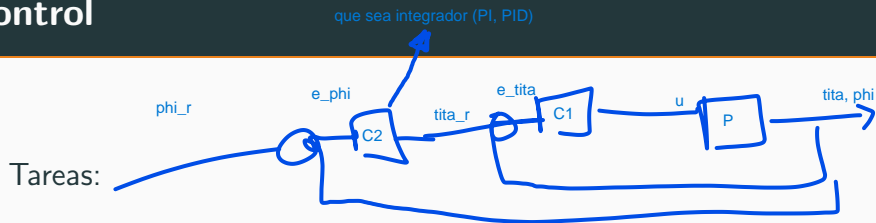


Práctica 7 - Anidamiento

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



Control



1. Utilizar como base un controlador PID para estabilizar el ángulo del péndulo, similar al del TP2.
2. Agregar un controlador externo, que tome como referencia un ángulo para la barra controlada por el servo, y que tenga como salida un ángulo de referencia para el péndulo. Observar bien los signos del controlador (probablemente todos tengan diferentes signos).