

LB05 EE

japarra@unicesar.edu.co

Cambiar de cuenta

El nombre, el correo y la foto asociados a tu cuenta de Google se registrarán cuando subas archivos y envíes este formulario

Diseño 6 PI Vectorial y Observador de estado

Seguimiento a la referencia y anula el cero del sistema en lazo abierto

$$G = \frac{16.02 s + 48.06}{s^3 + 4.088 s^2 + 15.53 s + 48.06}$$

$$p = \left\{ \begin{matrix} -5 & -2 \pm j \end{matrix} \right\}$$

Ingrese la Matriz A sin control, solo la matriz A. Ejemplo: [1 2 3 ; 4 5 6 ; 7 8 9]

[-7.088 -6.947 -5.914 -2.252]

Ingrese la Matriz B sin control, solo la matriz B. Ejemplo: [1;2;3]

[1;0;0]

Ingrese la Matriz C sin control, solo la matriz C. Ejemplo: [1 2 3]

[0 0 1.001 0.7509]

Ingrese el vector de ubicación de polos para su observador , solo el vector .
Ejemplo: [-1 -2 -3]

[1 10 7]

Ingrese el vector del observador L. Solo el vector, ejemplo: [12.3 ; 65.358 ; 89.23]
(RECUERDE QUE ESTE ES UN VECTOR COLUMNA)

[-2.3035 3.0713 -40950 5.4600]

Ingrese el vector de ganancia K. Solo el vector, ejemplo: [12.3 65.358 89.23]

[-25.0880 13.5525 -9.9765 -2.2522]

Ingrese el valor de la { Ki } integral. ejemplo: [12.3456]

2.2522

Grafica de la respuesta al paso del sistema compensado

Añadir archivo

Atrás

Siguiente

Borrar formulario

Nunca envíes contraseñas a través de Formularios de Google.

Este formulario se creó en Universidad Popular del Cesar. [Notificar uso inadecuado](#)

Google Formularios

https://docs.google.com/forms/d/e/1FAIpQLScy3YPOntwu1IXla1JkUhGtbG6H237GoBGoiHfD4f9hcU7fIQ/formResponse

1/2

