


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 2 por medio de observador de estados

$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \\ \dot{x}_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & -36 \\ 0 & 1 & -15 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1000 \\ 100 \\ 0 \end{bmatrix} u(t)$ $y(t) = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}$	Se desea que su comportamiento tenga un Mp=5% y un ts=0.3 seg, Adicionalmente se requiere que se cancele el cero del sistema
--	--

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

[-13.3333 -13.9825\*i 0]

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

[-6000;1064;-75]

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

[-0.1819 2.1653 -17.3468]

Ingrese el valor del prefiltro F. ejemplo: [12.3456]

8.5856

[Atrás](#)

[Siguiente](#)

[Borrar formulario](#)



