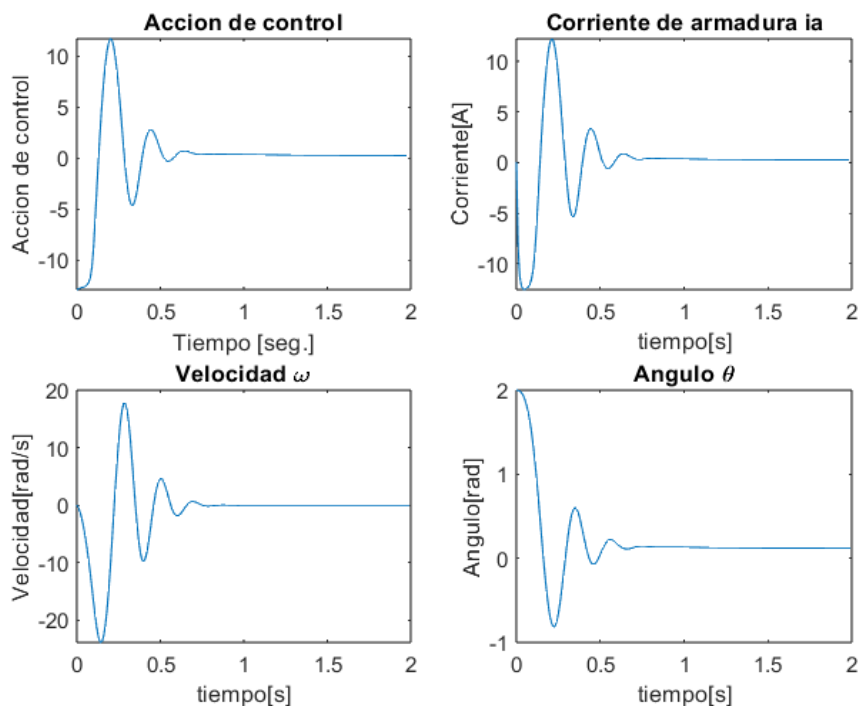
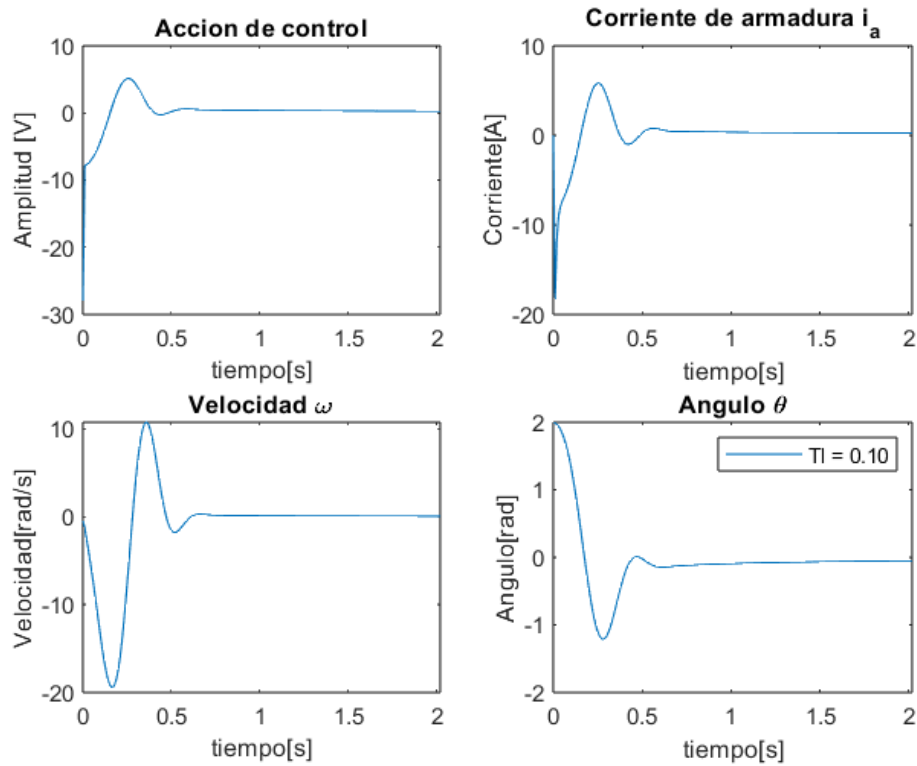


# Comparativa PID-Neurocontrolador

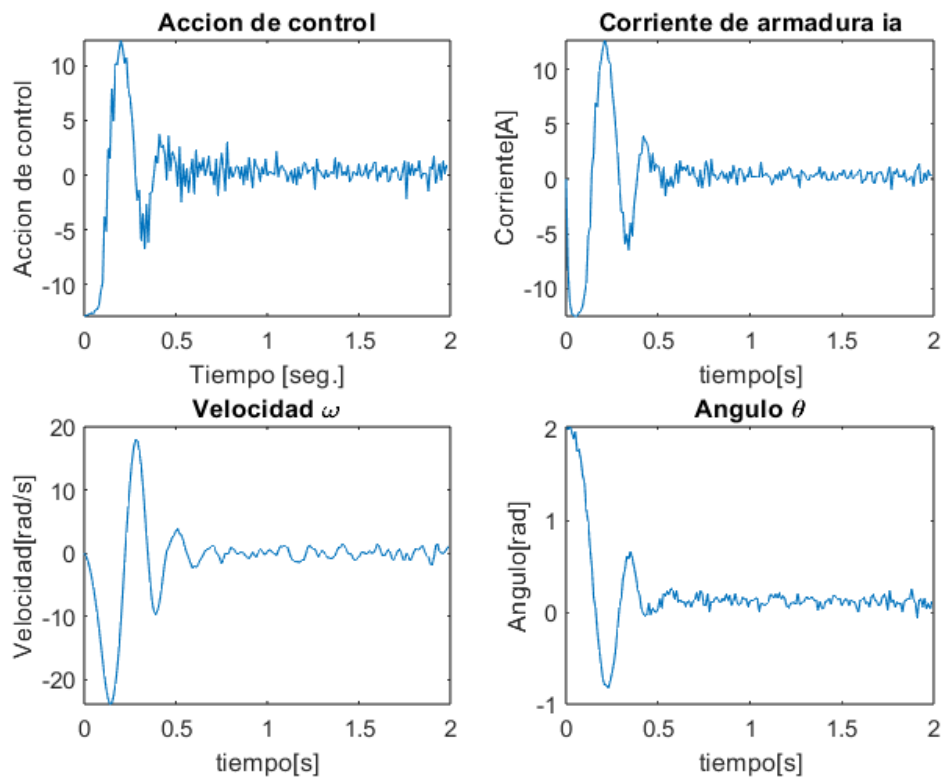
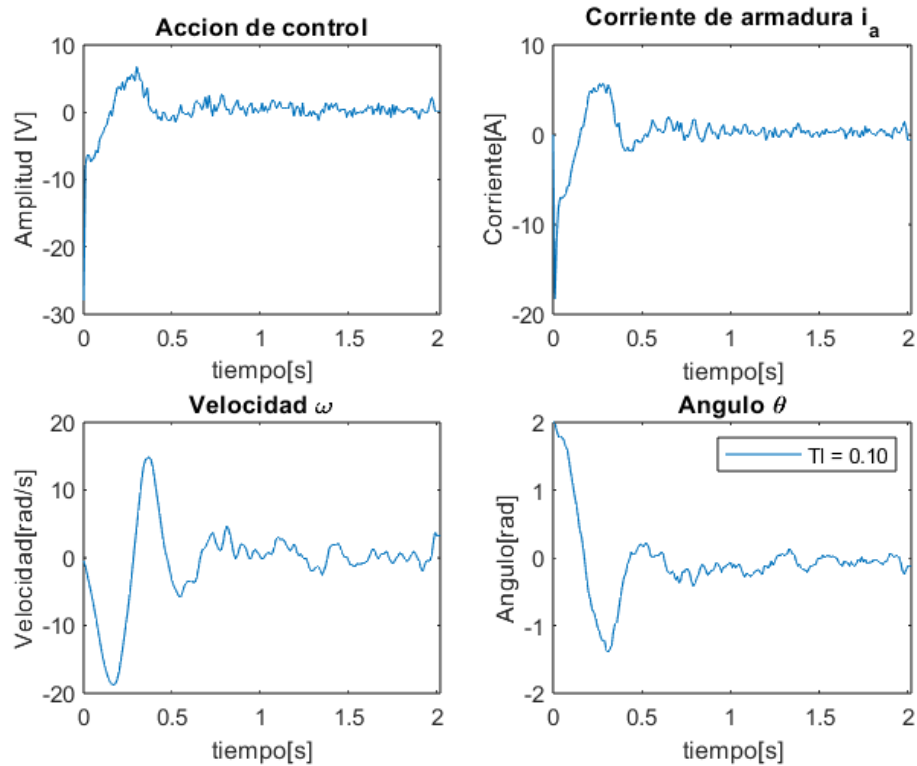
## Análisis de control de ángulo. Torque máximo (0.1) y sin ruido

La primera imagen hará referencia al PID y la segunda al neurocontrolador.



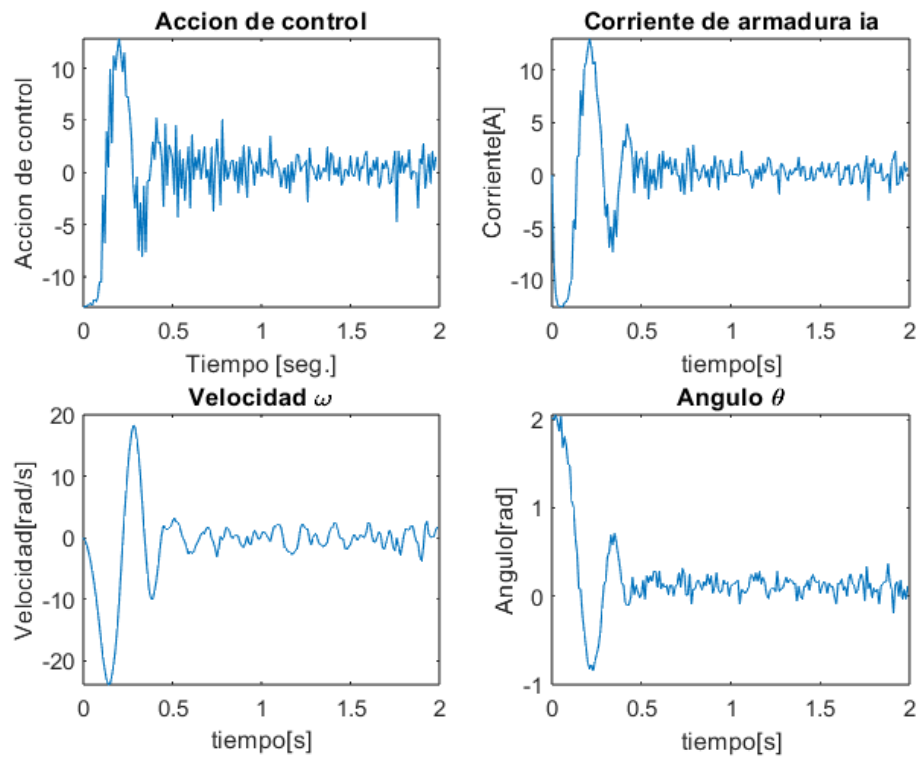
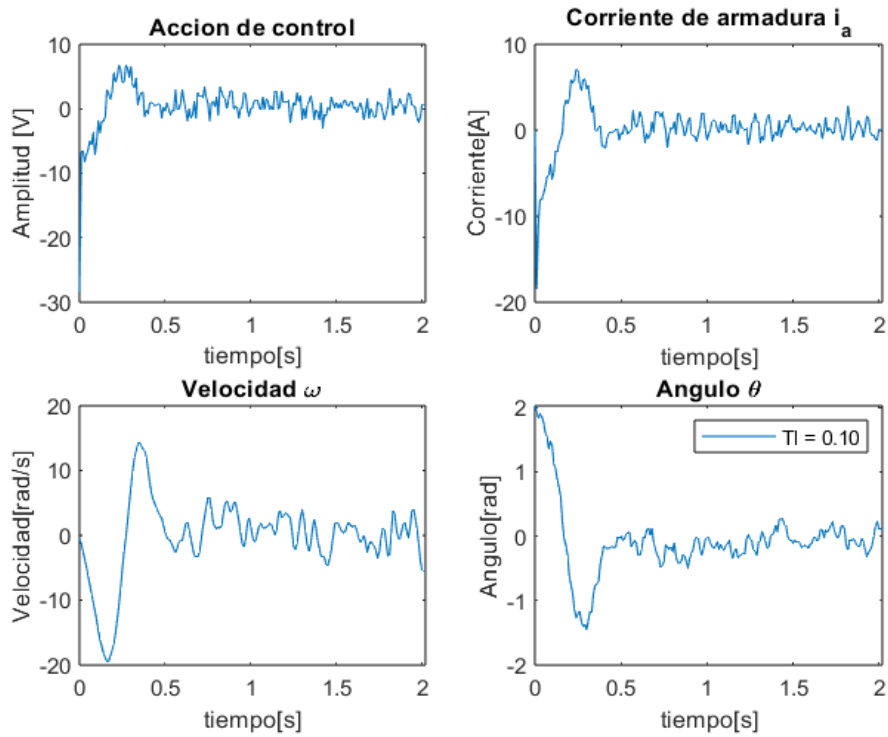
Respuestas similares. Sobrepasamiento aproximado de 1. Error pequeño

## Análisis de control de ángulo. Torque máximo (0.1) y con ruido de 0.5



PID: Media: -0.0693; Varianza: 0.2899  
 Neuro: Media: 0.2017; Varianza: 0.2072

## Análisis de control de ángulo. Torque máximo (0.1) y con ruido de 0.9



PID: Media: -0.0506; Varianza: 0.2915  
 Neuro: Media: 0.1969; Varianza: 0.2239

**Conclusión parcial**

Se puede apreciar que las respuestas de ambos controladores expuestos a grandes perturbaciones (torque y ruido) son similares. Por lo que se sugiere utilizar un controlador PID en este caso ya que es más económico y más sencillo de implementar.